

Pioneering for You

wilo

Wilo-EFC 0,25-90 kW



pt Manual de Instalação e funcionamento

Índice

1 Introdução	4
1.1 Objetivo do Guia de operação	4
1.2 Recursos adicionais	4
1.3 Versão do Software e do Manual	4
1.4 Visão Geral do Produto	4
1.5 Aprovações e certificações	8
1.6 Descarte	8
2 Segurança	9
2.1 Símbolos de Segurança	9
2.2 Pessoal qualificado	9
2.3 Segurança e Precauções	9
3 Instalação Mecânica	11
3.1 Desembalagem	11
3.2 Ambientes de instalação	11
3.3 Montagem	11
4 Instalação Elétrica	14
4.1 Instruções de Segurança	14
4.2 Instalação compatível com EMC	14
4.3 Aterramento	14
4.4 Esquemático de fiação	16
4.5 Acesso	18
4.6 Conexão do Motor	18
4.7 Ligação da Rede Elétrica CA	19
4.8 Fiação de Controle	20
4.8.1 Tipos de Terminal de Controle	20
4.8.2 Fiação para os terminais de controle	21
4.8.3 Ativação da operação do motor (terminal 27)	22
4.8.4 Seleção de entrada de tensão/corrente (interruptores)	22
4.8.5 Safe Torque Off (STO)	22
4.8.6 Comunicação serial RS485	23
4.9 Lista de verificação de instalação	24
5 Colocação em funcionamento	25
5.1 Instruções de Segurança	25
5.2 Aplicando Potência	25
5.3 Operação do painel de controle local	25
5.3.1 Layout do Painel de Controle Local Gráfico	25

5.3.2	Programação dos Parâmetros	27
5.3.3	Efetuar Upload/Download de Dados do/para o LCP	27
5.3.4	Alterar programação do parâmetro	27
5.3.5	Restaurar as configurações padrão	27
5.4	Programação Básica	28
5.4.1	Colocação em funcionamento com SmartStart	28
5.4.2	Colocação em funcionamento via [Main Menu]	28
5.4.3	Configuração de motor assíncrono	29
5.4.4	Configuração do motor PM em VVC ⁺	30
5.4.5	Configuração do motor SynRM com VVC ⁺	31
5.4.6	Otimização Automática de Energia (AEO)	32
5.4.7	Adaptação Automática do Motor (AMA)	32
5.5	Verificando a rotação do motor	32
5.6	Teste de controle local	33
5.7	Partida do Sistema	33
6	Exemplos de Setup de Aplicações	34
7	Manutenção, diagnósticos e resolução de problemas	38
7.1	Manutenção e serviço	38
7.2	Mensagens de Status	38
7.3	Tipos de Advertência e Alarme	40
7.4	Lista das advertências e alarmes	41
7.5	Resolução de Problemas	49
8	Especificações	52
8.1	Dados Elétricos	52
8.1.1	Alimentação de Rede Elétrica 1x200–240 V CA	52
8.1.2	Alimentação de Rede Elétrica 3x200–240 V CA	53
8.1.3	Alimentação de Rede Elétrica 1x380–480 V CA	57
8.1.4	Alimentação de rede elétrica 3x380–480 V CA	58
8.1.5	Alimentação de Rede Elétrica 3x525–600 V CA	62
8.1.6	Alimentação de Rede Elétrica 3x525–690 V CA	66
8.2	Alimentação de Rede Elétrica	69
8.3	Saída do Motor e dados do motor	69
8.4	Condições ambiente	69
8.5	Especificações de Cabo	70
8.6	Entrada/Saída de controle e dados de controle	70
8.7	Torques de Aperto de Conexão	73
8.8	Fusíveis e Disjuntores	74
8.9	Valor Nominal da Potência, Peso e Dimensões	81

9 Apêndice	83
9.1 Símbolos, abreviações e convenções	83
9.2 Estrutura de Menu dos Parâmetros	83
Índice	89

1 Introdução

1.1 Objetivo do Guia de operação

Este guia de operação fornece informações para a instalação segura e a colocação em funcionamento do conversor de frequência.

O guia de operação destina-se a ser utilizado por pessoal qualificado.

Leia e siga as instruções para usar o conversor de frequência de forma segura e profissional, e preste atenção especialmente nas instruções de segurança e advertências gerais. Mantenha sempre este guia de operação disponível com o conversor de frequência.

1.2 Recursos adicionais

Outros recursos estão disponíveis para entender a programação e as funções avançadas do conversor de frequência.

- O *Guia de Programação* fornece mais detalhes sobre como trabalhar com parâmetros e muitos exemplos de aplicação.
- O *Guia de Design* fornece informações detalhadas sobre as capacidades e funcionalidades para o projeto dos sistemas de controle do motor.
- Instruções para operação com equipamento opcional.

1.3 Versão do Software e do Manual

Este manual é revisado e atualizado regularmente. Todas as sugestões de melhoria são bem-vindas.

Tabela 1.1 mostra a versão manual e a versão de software correspondente.

Edição	Comentários	Versão do software
MG21L1xx	Revisão inicial	2.6x

Tabela 1.1 Manual e versão do software

1.4 Visão Geral do Produto

1.4.1 Uso pretendido

O conversor de frequência é um controlador eletrônico de motor destinado a:

- Regulagem da velocidade do motor em resposta ao feedback do sistema ou a comandos remotos de controladores externos. Um sistema de acionamento elétrico consiste no conversor de frequência, no motor e no equipamento acionado pelo motor.
- Monitoramento do status do sistema e do motor.

Dependendo da configuração, o conversor de frequência pode ser usado em aplicações independentes ou fazer parte de um sistema ou instalação maior.

O conversor de frequência pode ser usado em ambientes residenciais, industriais e comerciais em conformidade com leis, normas e limites de emissões locais conforme descrito no guia de design.

Conversores de frequência monofásicos (S2 e S4) instalados na UE

As seguintes limitações se aplicam:

- As unidades com uma corrente de entrada abaixo de 16 A e uma potência de entrada acima de 1 kW (1,5 hp) se destinam somente para uso profissional em comércios, indústrias ou por profissionais e não para venda ao público em geral.
- As áreas de aplicação designadas são piscinas públicas, abastecimento público de água, agricultura, edifícios comerciais e indústrias. Todas as outras unidades monofásicas se destinam somente a sistemas privados de baixa tensão que se conectam à alimentação pública apenas por meio de um nível de tensão médio ou alto.
- Os operadores de sistemas privados devem garantir que o ambiente EMC cumpra o IEC 61000-3-6 e/ou os acordos contratuais.

AVISO!

Em um ambiente residencial, este produto pode causar interferência nas frequências de rádio, caso em que medidas de atenuação suplementares podem ser necessárias.

Uso indevido previsível

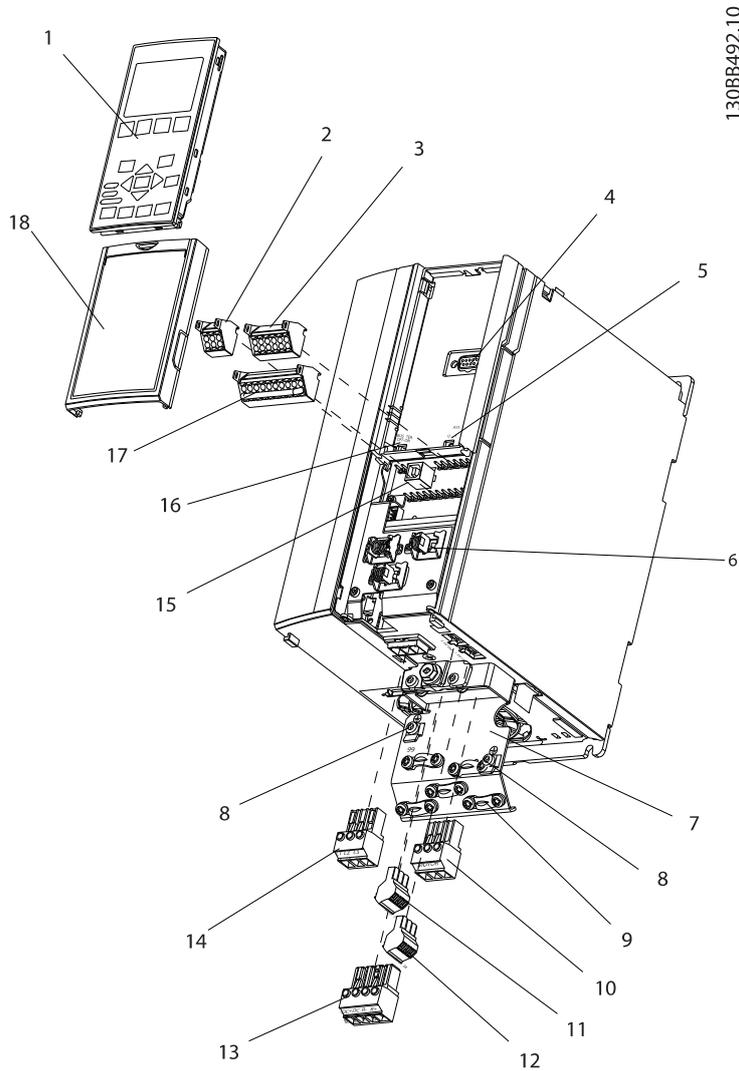
Não use o conversor de frequência em aplicações não compatíveis com as condições e os ambientes de operação especificados. Assegure a conformidade com as condições especificadas em *capítulo 8 Especificações*.

1.4.2 Recursos

O WILO EFC foi projetado para aplicações de água e efluentes. A gama de recursos padrão e opcionais abrange:

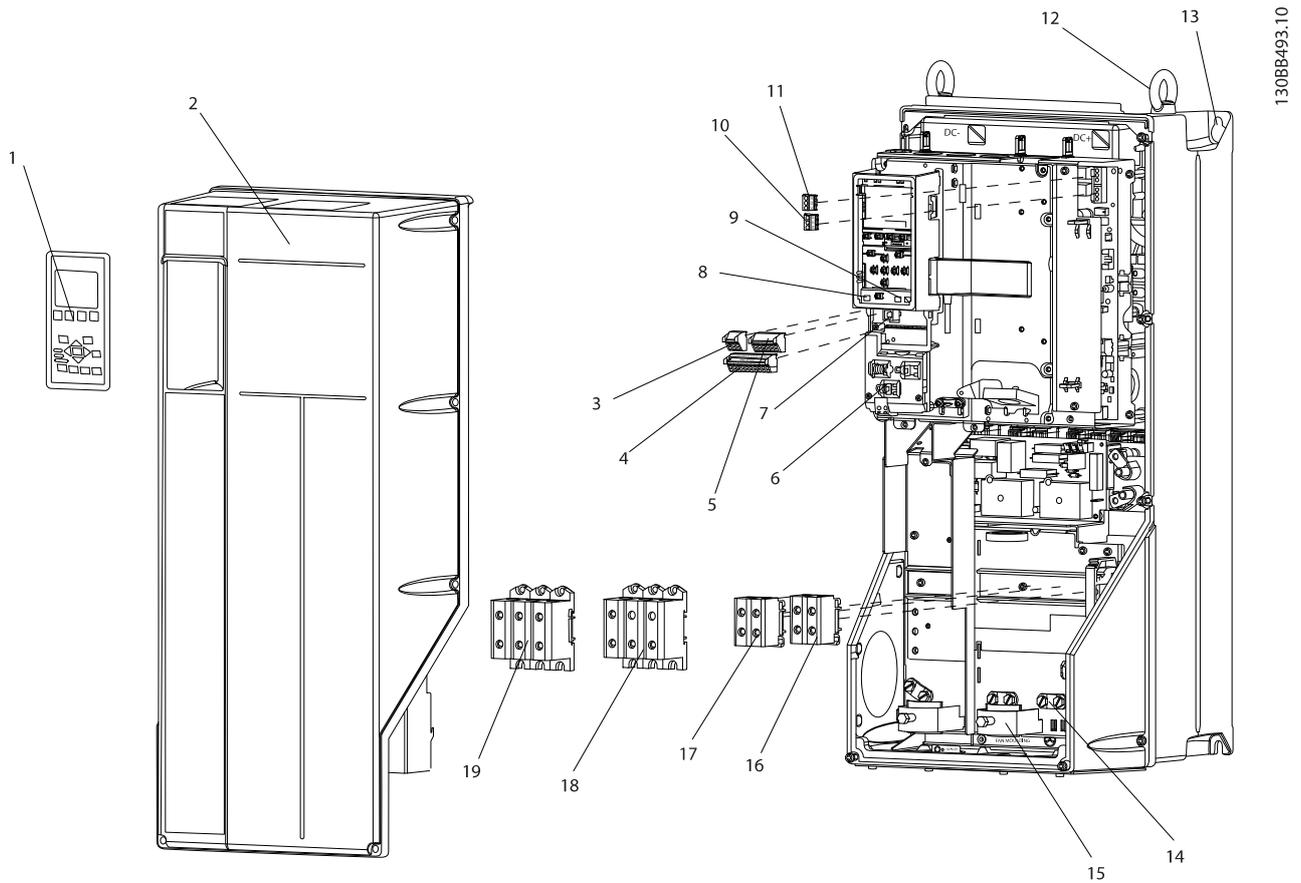
- Controle em cascata.
- Detecção de funcionamento a seco.
- Detecção de final de curva.
- SmartStart.
- Alternação do motor.
- Limpeza da bomba.
- Rampas de 2 etapas.
- Confirmação de fluxo.
- Proteção da válvula de retenção.
- Safe Torque Off.
- Detecção de fluxo reduzido.
- Pré/pós-lubrificação.
- Pipe fill mode.
- Sleep mode.
- Relógio de tempo real.
- Textos informativos configuráveis pelo usuário.
- Advertências e alarmes.
- Proteção por senha.
- Proteção de sobrecarga.
- Smart Logic Control.
- Valor nominal duplo da potência (sobrecarga normal/alta).

1.4.3 Visões explodidas



1	Painel de controle local (LCP)	10	Terminais de saída do motor 96 (U), 97 (V), 98 (W)
2	Bucha de fieldbus RS485 (+68, -69)	11	Relé 2 (01, 02, 03)
3	Bucha de E/S analógica	12	Relé 1 (04, 05, 06)
4	Plugue de entrada do LCP	13	Terminais de freio (-81, +82) e de load sharing (-88, +89)
5	Interruptores analógicos (A53), (A54)	14	Terminais de entrada da rede elétrica 91 (L1), 92 (L2), 93 (L3)
6	Bucha da blindagem do cabo	15	Bucha USB
7	Placa de terminação do ponto de aterramento	16	Interruptor do terminal do fieldbus
8	Braçadeira de aterramento (PE)	17	E/S digital e alimentação de 24 V
9	Braçadeiras de aterramento do cabo blindado e alívio de tensão	18	Tampa

Ilustração 1.1 Visão explodida; exemplo de gabinete tamanhos A2 e A3, IP20

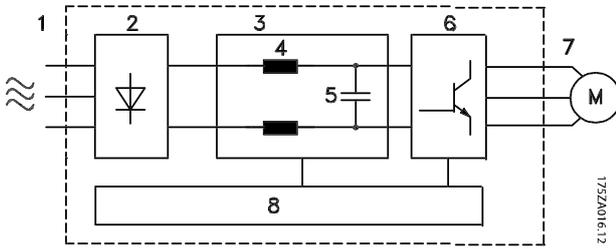


1308B493.10

1	Painel de controle local (LCP)	11	Relé 2 (04, 05, 06)
2	Tampa	12	Anel de elevação
3	Bucha de fieldbus RS485	13	Slot de montagem
4	E/S digital e alimentação de 24 V	14	Braçadeira de aterramento (PE)
5	Bucha de E/S analógica	15	Bucha da blindagem do cabo
6	Bucha da blindagem do cabo	16	Terminal do freio (-81, +82)
7	Bucha USB	17	Terminal de load sharing (barramento CC) (-88, +89)
8	Interruptor do terminal do fieldbus	18	Terminais de saída do motor 96 (U), 97 (V), 98 (W)
9	Interruptores analógicos (A53), (A54)	19	Terminais de entrada da rede elétrica 91 (L1), 92 (L2), 93 (L3)
10	Relé 1 (01, 02, 03)	-	-

Ilustração 1.2 Visão explodida; exemplo de gabinete de tamanhos C1 e C2, IP55 e IP66

Ilustração 1.3 é um diagrama de blocos dos componentes internos do conversor de frequência.



Área	Título	Funções
1	Entrada da rede elétrica	<ul style="list-style-type: none"> Alimentação de rede elétrica CA trifásica para o conversor de frequência.
2	Retificador	<ul style="list-style-type: none"> A ponte retificadora converte a entrada CA para corrente CC para alimentação do inversor.
3	Barramento CC	<ul style="list-style-type: none"> O circuito do barramento CC intermediário manipula a corrente CC.
4	Reatores CC	<ul style="list-style-type: none"> Filtrar a tensão do circuito CC intermediário. Testar a proteção do transiente de rede elétrica. Reduzir a corrente RMS. Aumentar o fator de potência refletido de volta para a linha. Reduzir harmônicas na entrada CA.
5	Banco de capacitores	<ul style="list-style-type: none"> Armazena a alimentação CC. Fornecer proteção ride-through para perdas de energia curtas.
6	Inversor	<ul style="list-style-type: none"> Converte a CC em uma forma de onda CA PWM para uma saída variável controlada para o motor.
7	Saída para o motor	<ul style="list-style-type: none"> Regula a potência de saída trifásica para o motor.
8	Circuito de controle	<ul style="list-style-type: none"> Potência de entrada, processamento interno, saída e corrente do motor são monitorados para fornecer operação e controle eficientes. A interface do usuário e os comandos externos são monitorados e executados. A saída e o controle do status podem ser fornecidos.

Ilustração 1.3 Diagrama de Blocos do Conversor de Frequência

1.4 Tamanhos de gabinetes e valores nominais de potência

Para obter os tamanhos de gabinete e os valores nominais de potência dos conversores de frequência, consulte capítulo 8.9 Valor Nominal da Potência, Peso e Dimensões.

1.5 Aprovações e certificações

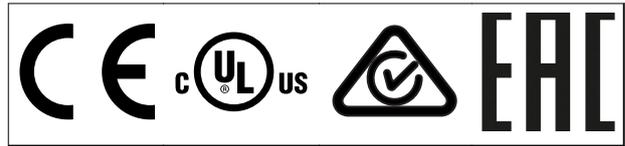


Tabela 1.2 Aprovações e Certificações

Mais aprovações e certificações estão disponíveis. Entre em contato com o parceiro ou escritório Wilo local.

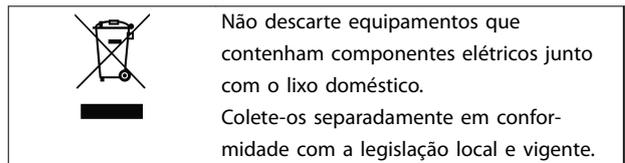
AVISO!

Os conversores de frequência do gabinete metálico tamanho T7 (525-690 V) não estão listados na UL.

O conversor de frequência está em conformidade com os requisitos de retenção de memória térmica UL 508C. Para obter mais informações, consulte a seção *Proteção Térmica do Motor* no *Guia de Design* específico do produto.

Para estar em conformidade com o Acordo Europeu relativo ao Transporte Internacional de Produtos Perigosos por Vias Fluviais (ADN), consulte *Instalação compatível com o ADN* no *guia de design* específico do produto.

1.6 Descarte



2 Segurança

2.1 Símbolos de Segurança

Os seguintes símbolos são usados neste guia:

⚠️ ADVERTÊNCIA

Indica uma situação potencialmente perigosa que possa resultar em morte ou ferimentos graves.

⚠️ CUIDADO

Indica uma situação potencialmente perigosa que possa resultar em ferimentos menores ou moderados. Também pode ser usado para alertar contra práticas inseguras.

AVISO!

Indica informações importantes, incluindo situações que podem resultar em danos ao equipamento ou à propriedade.

2.2 Pessoal qualificado

Transporte correto e confiável, armazenagem, instalação, operação e manutenção são necessários para a operação segura e sem problemas do conversor de frequência. Somente pessoal qualificado tem permissão para instalar e operar este equipamento.

Pessoal qualificado é definido como pessoal treinado, autorizado a instalar, colocar em funcionamento e manter o equipamento, os sistemas e circuitos em conformidade com as leis e normas pertinentes. Além disso, o pessoal qualificado deve ser familiarizado com as instruções e medidas de segurança descritas neste manual.

2.3 Segurança e Precauções

⚠️ ADVERTÊNCIA

ALTA TENSÃO

Os conversores de frequência contêm alta tensão quando conectados à entrada da rede elétrica CA, alimentação CC ou Load Sharing. Deixar de realizar a instalação, partida e manutenção por pessoal qualificado pode resultar em morte ou lesões graves.

- Somente pessoal qualificado deve realizar a instalação, partida e manutenção.
- Antes de realizar qualquer serviço de manutenção ou reparo, utilize um dispositivo de medição da tensão adequado para garantir que não há tensão remanescente no drive.

⚠️ ADVERTÊNCIA

PARTIDA ACIDENTAL

Quando o conversor de frequência estiver conectado à rede elétrica CA, alimentação CC ou load sharing, o motor pode iniciar a qualquer momento. A partida acidental durante a programação, serviço ou o serviço de manutenção pode resultar em morte, ferimentos graves ou danos à propriedade. O motor pode dar partida por meio de um interruptor externo, um comando do fieldbus, um sinal de referência de entrada do LCP ou após uma condição de falha eliminada.

Para impedir a partida acidental do motor:

- Desconecte o conversor de frequência da rede elétrica.
- Pressione [Off/Reset] no LCP antes de programar os parâmetros.
- Conecte completamente a fiação e monte o conversor de frequência, o motor e qualquer equipamento acionado antes de conectar o conversor de frequência à rede elétrica CA, alimentação CC ou load sharing.

⚠️ ADVERTÊNCIA**TEMPO DE DESCARGA**

O conversor de frequência contém capacitores de barramento CC que podem permanecer carregados mesmo quando o conversor de frequência não estiver ligado. Pode haver alta tensão presente mesmo quando os indicadores luminosos de LED de advertência estiverem apagados. Se não for aguardado o tempo especificado após a energia ter sido removida para executar serviço de manutenção, o resultado poderá ser ferimentos graves ou morte.

- Pare o motor.
- Desconecte a rede elétrica CA e fontes de alimentação do barramento CC remoto, incluindo bateria de backup, fontes de alimentação UPS e conexões do barramento CC para outros conversores de frequência.
- Desconecte ou trave o motor PM.
- Aguarde a descarga total dos capacitores. O intervalo mínimo de tempo de espera está especificado em *Tabela 2.1*.
- Antes de realizar qualquer serviço de manutenção ou reparo, use um dispositivo de medição da tensão apropriado para garantir que os capacitores estão completamente descarregados.

Tensão [V]	Tempo de espera mínimo (minutos)		
	4	7	15
200–240	0,25–3,7 kW (0,34–5 hp)	–	5,5–45 kW (7,5–60 hp)
380–480	0,37–7,5 kW (0,5–10 hp)	–	11–90 kW (15–121 hp)
525–600	0,75–7,5 kW (1–10 hp)	–	11–90 kW (15–121 hp)
525–690	–	1,1–7,5 kW (1,5–10 hp)	11–90 kW (15–121 hp)

Tabela 2.1 Tempo de Descarga

⚠️ ADVERTÊNCIA**PERIGO DE CORRENTE DE FUGA**

As correntes de fuga excedem 3,5 mA. Falha em aterrar o conversor de frequência corretamente pode resultar em morte ou ferimentos graves.

- Assegure o aterramento correto do equipamento por um eletricista certificado.

⚠️ ADVERTÊNCIA**PERIGO PARA O EQUIPAMENTO**

Contato com eixos rotativos e equipamentos elétricos pode resultar em morte ou ferimentos graves.

- Garanta que apenas pessoal treinado e qualificado realize a instalação, inicialização e manutenção.
- Garanta que o trabalho elétrico esteja em conformidade com os códigos elétricos nacionais e locais.
- Siga os procedimentos deste guia.

⚠️ ADVERTÊNCIA**ROTAÇÃO DO MOTOR ACIDENTAL****ROTAÇÃO LIVRE**

A rotação acidental de motores de ímã permanente cria tensão e pode carregar a unidade, resultando em ferimentos graves, morte ou danos ao equipamento.

- Certifique-se que os motores de ímã permanente estão bloqueados para impedir rotação acidental.

⚠️ CUIDADO**PERIGO DE FALHA INTERNA**

Uma falha interna no conversor de frequência pode resultar em ferimentos graves quando o conversor de frequência não estiver devidamente fechado.

- Garanta que todas as tampas de segurança estejam no lugar e firmemente presas antes de energizar.

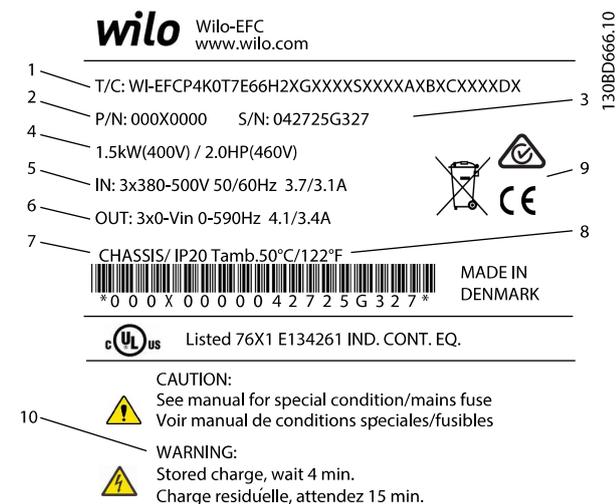
3 Instalação Mecânica

3.1 Desembalagem

3.1.1 Itens fornecidos

Os itens fornecidos podem variar de acordo com a configuração do produto.

- Certifique-se de que os itens fornecidos e as informações na plaqueta de identificação correspondam à mesma confirmação de pedido.
- Inspeccione visualmente a embalagem e o conversor de frequência quanto a danos causados por manuseio inadequado durante o envio. Preencha uma reivindicação por danos com a transportadora. Guarde as peças danificadas para maior esclarecimento.



1	Código de tipo
2	Código de compra
3	Número de série
4	Valor nominal da potência
5	Tensão de entrada, frequência e corrente (em baixa/alta tensão)
6	Tensão de saída, frequência e corrente (em baixa/alta tensão)
7	Tipo de gabinete e características nominais do IP
8	Temperatura ambiente máxima
9	Certificações
10	Tempo de descarga (advertência)

Ilustração 3.1 Plaqueta de identificação do produto (Exemplo)

AVISO!

Não remova a plaqueta de identificação do conversor de frequência. Remover a plaqueta de identificação anula a garantia.

3.1.2 Armazenagem

Assegure que os requisitos de armazenagem estão atendidos. Consulte capítulo 8.4 Condições ambiente para obter mais detalhes.

3.2 Ambientes de instalação

AVISO!

Em ambientes com gotículas, partículas ou gases corrosivos em suspensão no ar, garanta que as características nominais de IP/tipo do equipamento é compatível com o ambiente de instalação. Deixar de atender os requisitos em relação às condições ambiente pode reduzir o tempo de vida do conversor de frequência. Certifique-se de que os requisitos de umidade do ar, temperatura e altitude são atendidos.

Vibração e choque

O conversor de frequência está em conformidade com os requisitos para unidades montadas em paredes e pisos de instalações de produção, bem como em painéis aparafusados em paredes ou pisos.

Para obter especificações detalhadas das condições ambiente, consulte capítulo 8.4 Condições ambiente.

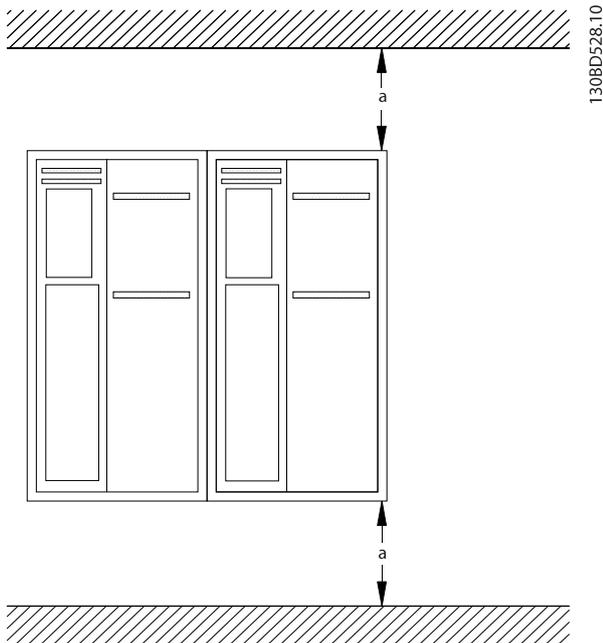
3.3 Montagem

AVISO!

A montagem incorreta pode resultar em superaquecimento e baixo desempenho.

Resfriamento

- Certifique-se de que haja um espaço acima e abaixo para que o resfriamento a ar seja fornecido. Consulte Ilustração 3.2 para obter os requisitos de espaço.



Gabinete	A2–A5	B1–B4	C1, C3	C2, C4
a [mm (pol)]	100 (3,9)	200 (7,9)	200 (7,9)	225 (8,9)

Ilustração 3.2 Espaço de resfriamento acima e abaixo

Içamento

- Para determinar um método de içamento seguro, verifique o peso da unidade; consulte *capítulo 8.9 Valor Nominal da Potência, Peso e Dimensões*.
- Certifique-se de que o dispositivo de elevação seja adequado para a tarefa.
- Se necessário, planeje o uso de um guincho, um guindaste ou uma empilhadeira com as características nominais adequadas para mover a unidade.
- Para realizar o içamento, use os anéis de içamento na unidade, quando fornecidos.

Montagem

1. Confirme se a resistência do local de montagem suporta o peso da unidade. O conversor de frequência permite instalação lado a lado.
2. Posicione a unidade o mais próximo possível do motor. Mantenha os cabos do motor o mais curto possível.
3. Monte a unidade verticalmente em uma superfície plana sólida ou na placa traseira opcional para fornecer um fluxo de ar de resfriamento.
4. Use a furação de montagem ranhurada na unidade para montagem em parede, quando fornecida.

Montagem com placa traseira e trilhos

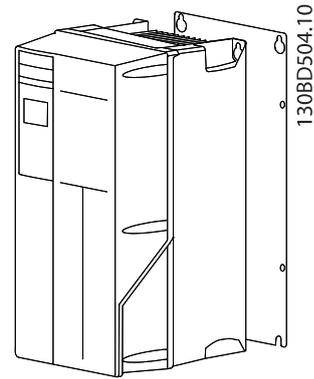


Ilustração 3.3 Montagem adequada com placa traseira

AVISO!

É necessária uma placa traseira quando montado em trilhos.

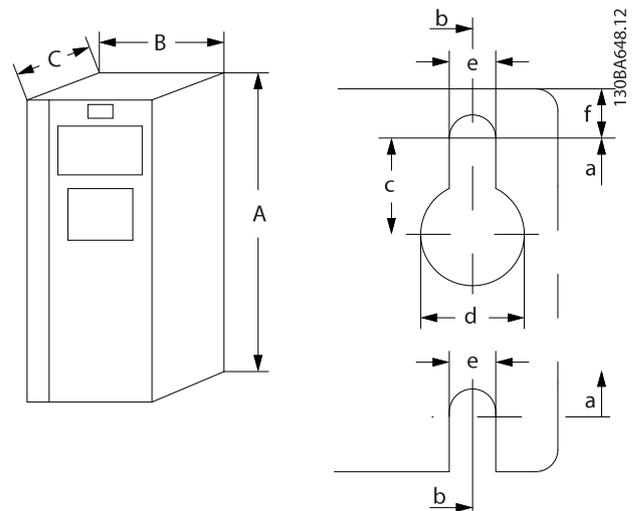


Ilustração 3.4 Furação de montagem nas partes superior e inferior (Consulte *capítulo 8.9 Valor Nominal da Potência, Peso e Dimensões*)

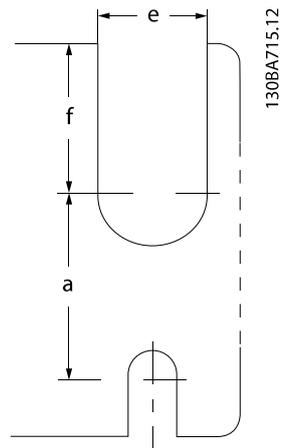


Ilustração 3.5 Furação de montagem na parte superior e inferior (B4, C3 e C4)

4 Instalação Elétrica

4.1 Instruções de Segurança

Consulte *capítulo 2 Segurança* para obter instruções gerais de segurança.

⚠️ ADVERTÊNCIA

TENSÃO INDUZIDA

A tensão induzida dos cabos de motor de saída estendidos juntos pode carregar capacitores do equipamento, mesmo com o equipamento desligado e travado. Se os cabos de motor de saída não forem estendidos separadamente ou não forem utilizados cabos blindados, o resultado poderá ser morte ou lesões graves.

- Estenda os cabos de motor de saída separadamente ou
- Use cabos blindados.

⚠️ ACUIDADO

PERIGO DE CHOQUE

O conversor de frequência pode causar uma corrente CC no condutor PE. Falhar em seguir as recomendações pode fazer com que o RCD não forneça a proteção pretendida.

- Quando um dispositivo de proteção operado por corrente residual (RCD) for usado para proteção contra choque elétrico, somente um RCD do Tipo B é permitido no lado da alimentação.

Proteção de sobrecorrente

- Equipamento de proteção adicional como proteção contra curto-circuito ou proteção térmica do motor entre o motor e o conversor de frequência é necessário para aplicações com vários motores.
- É necessário um fusível de entrada para fornecer proteção contra curto circuito e proteção de sobre corrente. Se não forem fornecidos de fábrica, os fusíveis devem ser fornecidos pelo instalador. Consulte as características nominais máximas dos fusíveis em *capítulo 8.8 Fusíveis e Disjuntores*.

Tipos e características nominais dos fios

- Toda a fiação deverá estar em conformidade com as regulamentações locais e nacionais com

relação à seção transversal e aos requisitos de temperatura ambiente.

- Recomendação de fio de conexão de energia: Fio de cobre com classificação mínima de 75 °C (167 °F).

Consulte *capítulo 8.1 Dados Elétricos* e *capítulo 8.5 Especificações de Cabo* para obter os tamanhos e tipos de fios recomendados.

4.2 Instalação compatível com EMC

Para obter uma instalação compatível com EMC, siga as instruções fornecidas em *capítulo 4.3 Aterramento*, *capítulo 4.4 Esquemático de fiação*, *capítulo 4.6 Conexão do Motor*, e *capítulo 4.8 Fiação de Controle*.

4.3 Aterramento

⚠️ ADVERTÊNCIA

RISCO DE CORRENTE DE FUGA

Correntes de fuga acima de 3,5 mA. Não aterrar o conversor de frequência corretamente poderá resultar em morte ou lesões graves.

- **Assegure o aterramento correto do equipamento por um electricista certificado.**

Para segurança elétrica

- Aterre o conversor de frequência de acordo com os padrões e as diretivas aplicáveis.
- Use um fio terra dedicado para a potência de entrada, a potência do motor e a fiação de controle.
- Não conecte o ponto de aterramento de 1 conversor de frequência a outro em paralelo (consulte *Ilustração 4.1*).
- Mantenha as conexões de fio terra o mais curto possível.
- Siga os requisitos de fiação do fabricante do motor.
- Seção transversal mínima do cabo de fios terra:
 - Mesmo diâmetro do cabo de rede elétrica para seções transversais de cabo de rede elétrica de até 16 mm² (6 AWG)
 - 16 mm² (6 AWG) para seções transversais de cabo de rede elétrica entre 16 mm² (6 AWG) e 35 mm² (1 AWG)

- Metade do diâmetro do cabo de rede elétrica para seções transversais de cabo de rede elétrica superiores a 35 mm² (1 AWG).

Termine os fios terra individuais separadamente, seguindo em ambos os requisitos de dimensão de cabo.

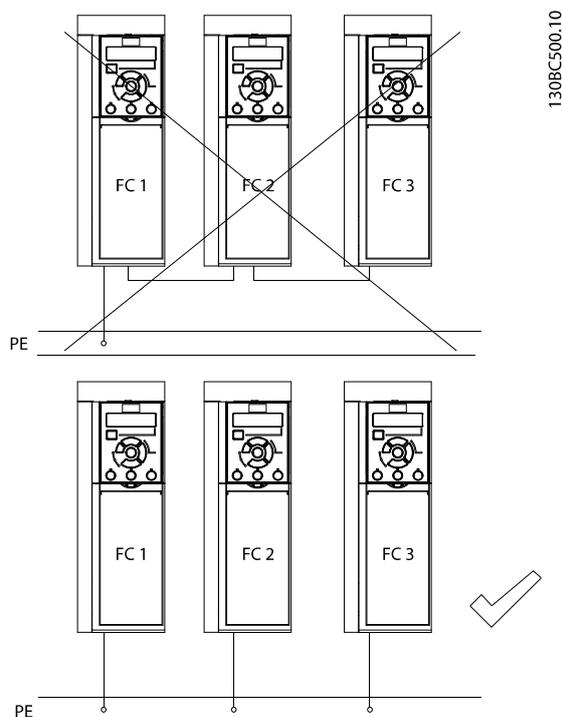


Ilustração 4.1 Princípio de aterramento

Para instalação compatível com EMC

- Estabeleça um contato elétrico entre a blindagem do cabo e o gabinete do conversor de frequência usando buchas de cabo metálicas ou as braçadeiras fornecidas com o equipamento (consulte capítulo 4.6 *Conexão do Motor*).
- Use fio multifilamento entrelaçado para reduzir o transiente de ruptura.
- Não use rabichos.

AVISO!

EQUALIZAÇÃO DO POTENCIAL

Risco de transiente de ruptura quando o potencial do ponto de aterramento entre o conversor de frequência e o sistema de controle é diferente. Instale cabos de equalização entre os componentes do sistema. Seção transversal do cabo recomendada: 16 mm² (6 AWG).

4.4 Esquemático de fiação

4

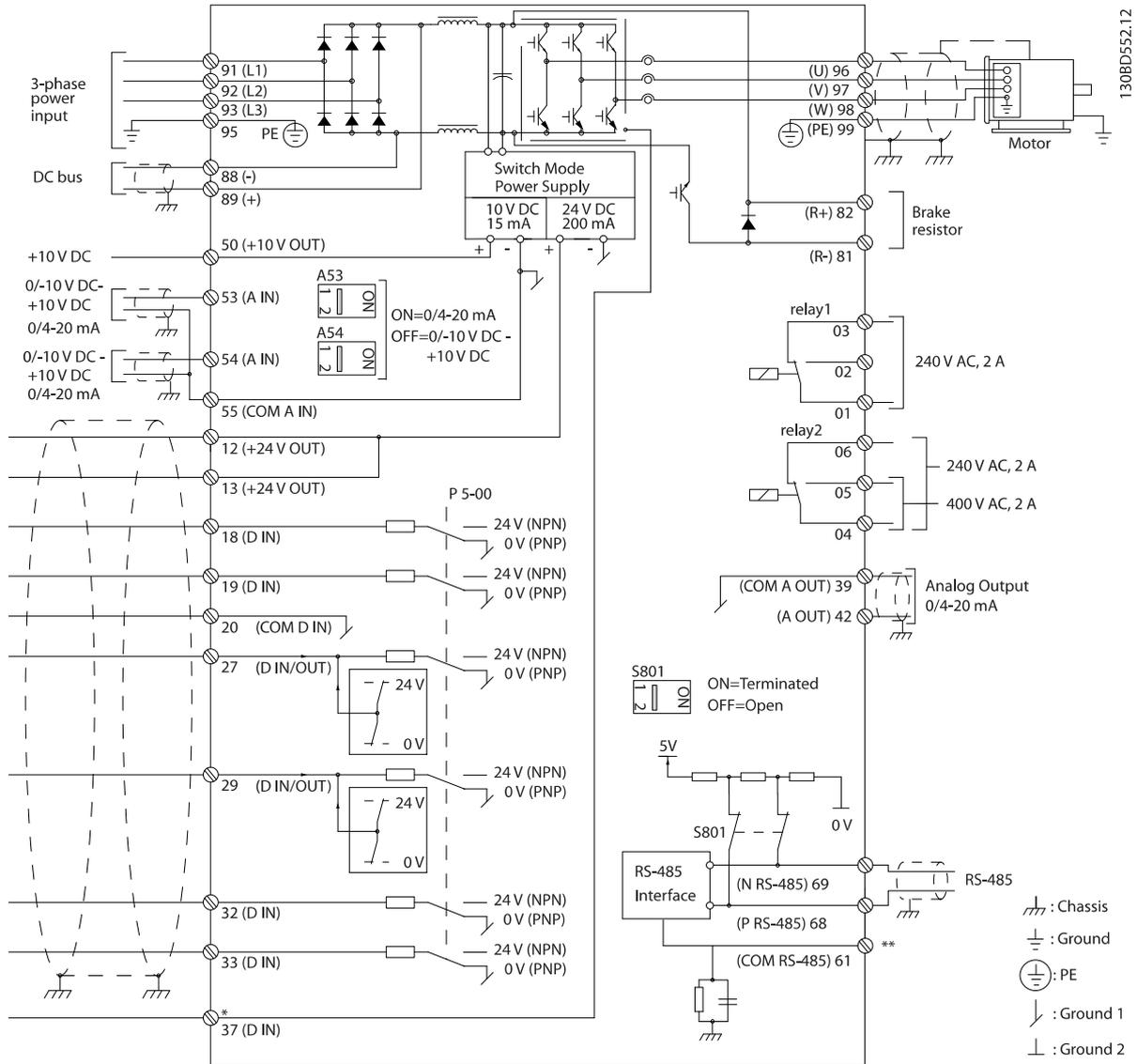


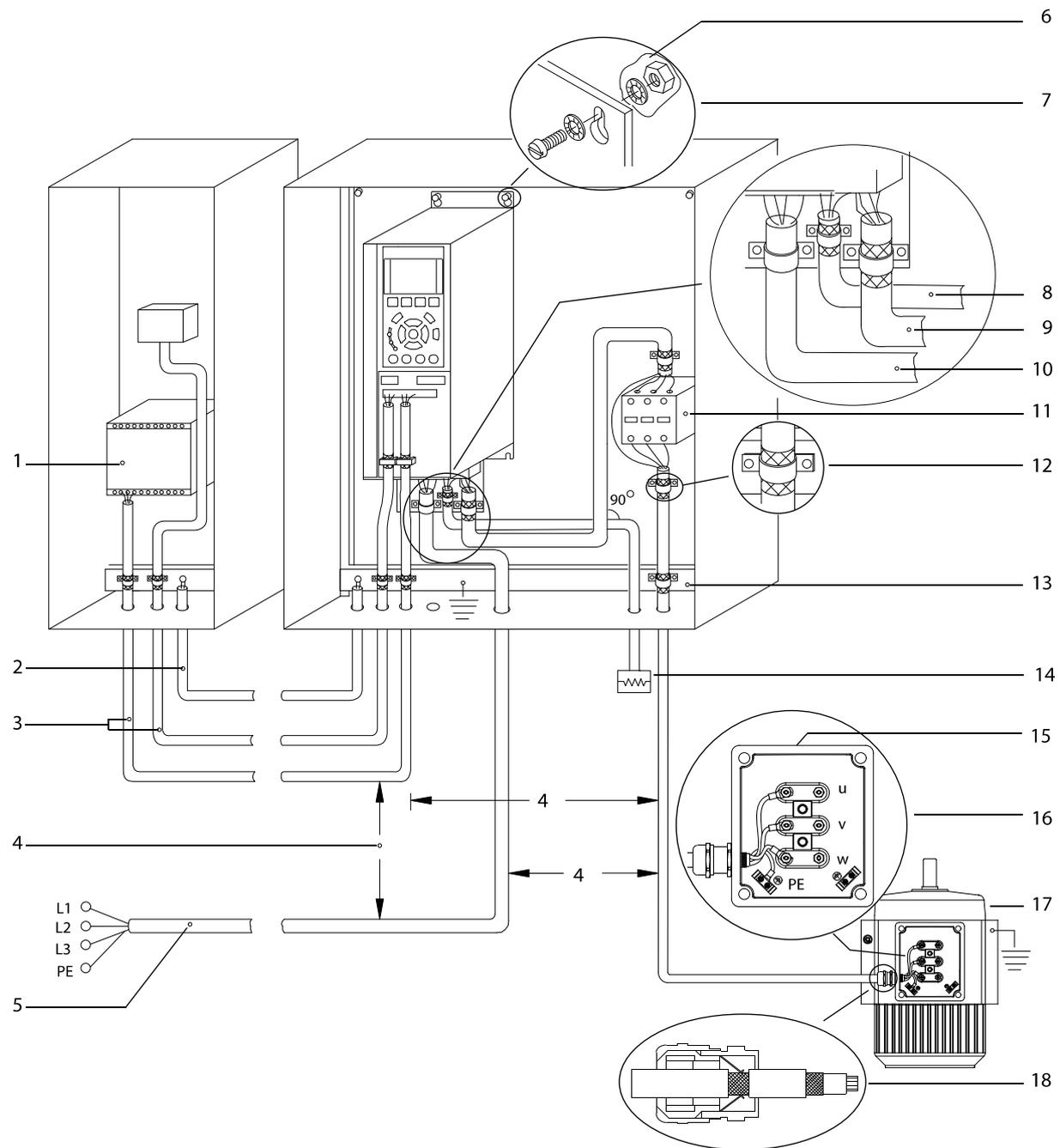
Ilustração 4.2 Diagrama esquemático básico da fiação

A=Analógico, D=Digital

*O terminal 37 (opcional) é usado para Safe Torque Off. Para obter as instruções de instalação do Safe Torque Off, consulte as *Instruções de Utilização do Safe Torque Off para Conversores de Frequência Wilo VLT®*.

**Não conecte a blindagem do cabo.

***Para entrada monofásica, conecte a L1 e L2.



1	PLC.	10	Cabo de rede elétrica (não blindado).
2	Cabo de equalização com diâmetro mínimo de 16 mm ² (6 AWG).	11	Contator de saída e assim por diante.
3	Cabos de controle.	12	Isolamento do cabo descascado.
4	Espaçamento mínimo de 200 mm (7,9 pol.) entre cabos de controle, cabos de motor e cabos de rede elétrica.	13	Barramento do ponto de aterramento comum Siga as exigências locais e nacionais para o aterramento do gabinete.
5	Alimentação de rede elétrica.	14	Resistência de frenagem.
6	Superfície exposta (não pintada).	15	Caixa metálica.
7	Arruelas tipo estrela.	16	Conexão ao motor.
8	Cabo do freio (blindado).	17	Motor.
9	Cabo de motor (blindado).	18	Bucha de cabo EMC.

Ilustração 4.3 Exemplo de instalação de EMC correta

Para obter mais informações sobre EMC, consulte capítulo 4.2 *Instalação compatível com EMC*

AVISO!

INTERFERÊNCIA DE EMC

Use cabos blindados para a fiação do motor e de controle, e separe os cabos de potência de entrada, fiação do motor e fiação de controle. A falta de isolamento nos cabos de energia, do motor e de controle pode resultar em um comportamento não desejado ou em um desempenho reduzido. É necessário um espaçamento mínimo de 200 mm (7,9 pol.) entre os cabos de energia, do motor e de controle.

4

4.5 Acesso

1. Remova a tampa com uma chave de fenda (ver *Ilustração 4.4*) ou soltando os parafusos de fixação (ver *Ilustração 4.5*).

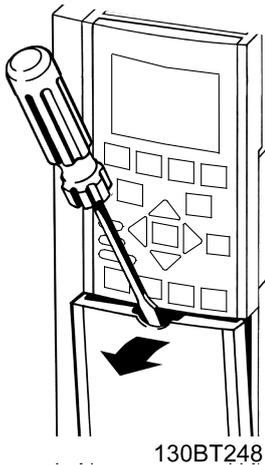


Ilustração 4.4 Acesso à fiação do IP20 e gabinetes metálicos IP21

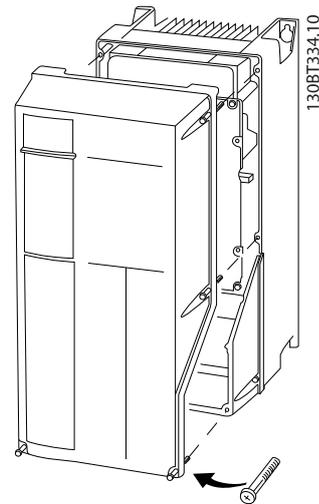


Ilustração 4.5 Acesso à fiação do IP55 e gabinetes metálicos IP66

Aperte os parafusos da tampa usando os torques de aperto especificados em *Tabela 4.1*.

Gabinete metálico	IP55	IP66
A4/A5	2 (18)	2 (18)
B1/B2	2,2 (19)	2,2 (19)
C1/C2	2,2 (19)	2,2 (19)
Nenhum parafuso para apertar para A2/A3/B3/B4/C3/C4.		

Tabela 4.1 Torques de Aperto das Tampas [N•m (pol-lb)]

4.6 Conexão do Motor

⚠️ ADVERTÊNCIA

TENSÃO INDUZIDA

A tensão induzida dos cabos de motor de saída estendidos juntos pode carregar capacitores do equipamento, mesmo com o equipamento desligado e travado. Se os cabos de motor de saída não forem estendidos separadamente ou não forem utilizados cabos blindados, o resultado poderá ser morte ou lesões graves.

- Estenda os cabos de motor de saída separadamente ou
- Use cabos blindados.
- Atenda os códigos elétricos locais e nacionais para tamanhos do cabo. Para obter os tamanhos máximos dos fios, consulte capítulo 8.1 *Dados Elétricos*.
- Atenda os requisitos de fiação do fabricante do motor.
- Extratores da fiação do motor ou painéis de acesso são fornecidos na base de unidades IP21 (NEMA1/12) e superiores.

- Não conecte um dispositivo de partida ou de troca de polos (por exemplo, motor Dahlander ou motor assíncrono de anel de deslizamento) entre o conversor de frequência e o motor.

Procedimento para aterramento da blindagem do cabo

1. Descasque um pedaço do isolamento do cabo externo.
2. Posicione o fio descascado sob a braçadeira de cabo para estabelecer a fixação mecânica e o contato elétrico entre a blindagem do cabo e o terra.
3. Conecte o fio terra ao terminal de aterramento mais próximo de acordo com as instruções de aterramento fornecidas em *capítulo 4.3 Aterramento*, ver *Ilustração 4.6*.
4. Conecte a fiação do motor trifásico nos terminais 96 (U), 97 (V) e 98 (W), consulte *Ilustração 4.6*.
5. Aperte os terminais de acordo com as informações fornecidas em *capítulo 8.7 Torques de Aperto de Conexão*.

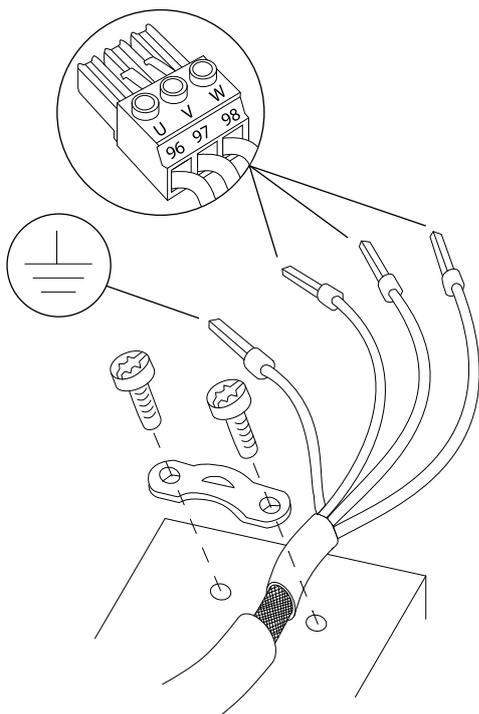


Ilustração 4.6 Conexão do Motor

Ilustração 4.7 representa a entrada da rede elétrica, o motor e o ponto de aterramento de conversores de frequência básicos. As configurações reais variam com os tipos de unidade e equipamentos opcionais.

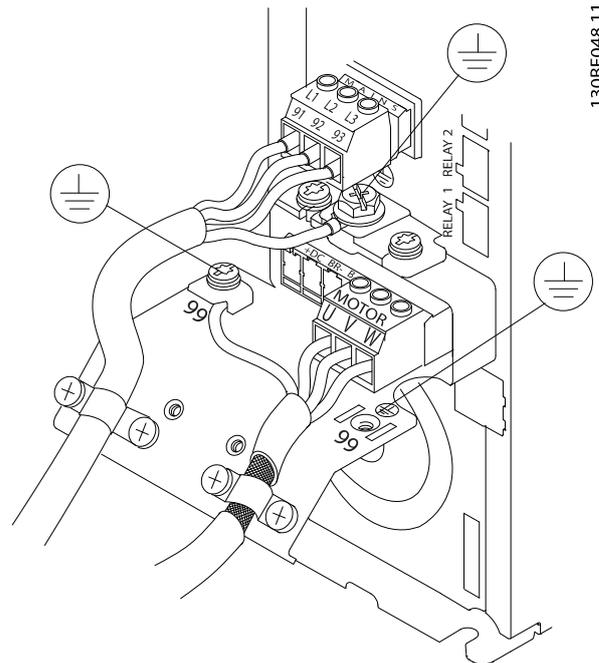


Ilustração 4.7 Exemplo de Fiação do Motor, da Rede Elétrica e do Ponto de Aterramento

4.7 Ligação da Rede Elétrica CA

- Dimensione a fiação com base na corrente de entrada do conversor de frequência. Para obter os tamanhos máximos dos fios, consulte *capítulo 8.1 Dados Elétricos*.
- Atenda os códigos elétricos locais e nacionais para tamanhos do cabo.

Procedimento

1. Conecte a fiação de entrada de alimentação trifásica CA nos terminais L1, L2 e L3 (ver *Ilustração 4.7*).
2. Dependendo da configuração do equipamento, conecte a potência de entrada nos terminais de entrada da rede elétrica ou na desconexão de entrada.
3. Aterre o cabo de acordo com as instruções de aterramento fornecidas em *capítulo 4.3 Aterramento*.
4. Quando alimentado por uma fonte de rede elétrica isolada (rede elétrica IT ou delta flutuante) ou rede elétrica TT/TN-S com uma fase aterrada (delta aterrado), certifique-se de que *parâmetro 14-50 Filtro de RFI* está ajustado para [0] Off. Esta configuração previne danos no barramento CC e reduz correntes de capacidade do ponto de aterramento de acordo com a IEC 61800-3.

4.8 Fiação de Controle

- Isole a fiação de controle dos componentes de alta potência no conversor de frequência.
- Quando o conversor de frequência está conectado a um termistor, certifique-se de que a fiação de controle do termistor esteja blindada e possua um isolamento reforçado/duplo. Recomenda-se uma tensão de alimentação de 24 V CC. Consulte *Ilustração 4.8*.

4.8.1 Tipos de Terminal de Controle

Ilustração 4.8 e *Ilustração 4.9* mostram os conectores do conversor de frequência removíveis. As funções de terminal e a configuração padrão estão resumidas em *Tabela 4.2*.

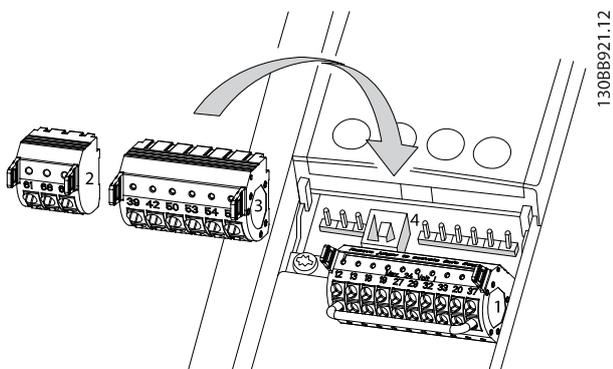


Ilustração 4.8 Locais do Terminal de Controle

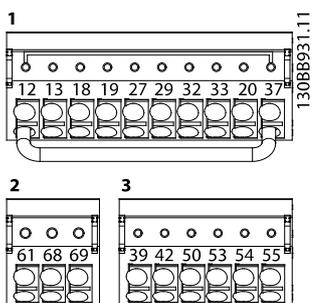


Ilustração 4.9 Números dos Terminais

- **Conector 1** fornece:
 - 4 terminais de entradas digitais programáveis.
 - Dois terminais digitais programáveis extras como entrada ou saída.
 - Tensão de alimentação do terminal de 24 V CC.
- **Conector 2** fornece:
 - Tensão de 24 V CC opcional fornecida pelo cliente.
- Os terminais (+)68 e (-)69 do **Conector 2** são para uma conexão de comunicação serial RS-485.
- **Conector 3** fornece:
 - 2 entradas analógicas.
 - 1 saída analógica.
 - Tensão de alimentação de 10 V CC.
 - Comuns para as entradas e a saída.
- O **Conector 4** é uma porta USB disponível para uso com o Software de setup MCT 10.

Descrição do terminal			
Terminal número	Parâmetro	Configuração padrão	Descrição
Entradas/Saídas Digitais			
12, 13	-	+24 V CC	Fonte de alimentação de 24 V CC para entradas digitais e transdutores externos. Corrente de saída máxima 200 mA total para todas as cargas de 24 V.
18	Parâmetro 5 -10 Termina I 18 Entrada Digital	[8] Partida	Entradas digitais.
19	Parâmetro 5 -11 Termina I 19, Entrada Digital	[0] Sem operação	
32	Parâmetro 5 -14 Termina I 32, Entrada Digital	[0] Sem operação	
33	Parâmetro 5 -15 Termina I 33 Entrada Digital	[0] Sem operação	
27	Parâmetro 5 -12 Termina I 27, Entrada Digital	[2] Parada por inércia inversa	Para entrada digital ou saída digital. A configuração padrão é entrada.
29	Parâmetro 5 -13 Termina I 29, Entrada Digital	[14] Jog	

Descrição do terminal			
Terminal número	Parâmetro	Configuração padrão	Descrição
20	-	-	Comum para entradas digitais e potencial de 0 V CC para alimentação de 24 V CC.
37	-	Safe Torque Off (STO)	Entrada segura (opcional). Usado para STO.
Entradas/Saídas Analógicas			
39	-	-	Comum para saída analógica
42	Parâmetro 6 -50 Termina l 42 Saída	Velocidade 0 - Limite Superior	Saída analógica programável. 0-20 mA ou 4-20 mA no máximo de 500 Ω
50	-	+10 V CC	Tensão de alimentação analógica de 10 V CC para potenciômetro ou termistor. 15 mA máxima
53	Grupo do parâmetro 6-1* Entrada Anal 53	Referência	Entrada analógica. Para tensão ou corrente. Terminais A53 e A54 seleccione mA ou V.
54	Grupo do parâmetro 6-2* Entrada Anal 54	Feedback	
55	-	-	Comum para entrada analógica
Comunicação Serial			
61	-	-	Filtro de RC integrado para blindagem do cabo. SOMENTE para conectar a blindagem se ocorrerem problemas de EMC.
68 (+)	Grupo do parâmetro 8-3* Definições da porta do FC	-	Interface RS485. Um interruptor do cartão de controle é fornecido para resistência de terminação.
69 (-)	Grupo do parâmetro 8-3* Definições da porta do FC	-	
Relés			

Descrição do terminal			
Terminal número	Parâmetro	Configuração padrão	Descrição
01, 02, 03	Parâmetro 5 -40 Função do Relé [0]	[9] Alarme	Saída do relé de forma C. Para tensão CC ou CA e carga indutiva ou resistiva.
04, 05, 06	Parâmetro 5 -40 Função do Relé [1]	[5] Em funcionamento	

Tabela 4.2 Descrição do Terminal

Terminais extras

- Duas saídas do relé com Formato C. A localização das saídas depende da configuração do conversor de frequência.
- Terminais no equipamento integrado opcional. Consulte o manual fornecido com o opcional do equipamento.

4.8.2 Fiação para os terminais de controle

Para facilitar a instalação, as buchas dos terminais de controle podem ser desconectadas do conversor de frequência, conforme mostrado em Ilustração 4.10.

AVISO!

Mantenha os fios de controle o mais curto possível e separados dos cabos de alta potência para minimizar interferências.

1. Para fios flexíveis: Abra o contato inserindo uma chave de fenda (largura máxima da cabeça: 4 mm, respectivamente, nº 1) na ranhura central entre os 2 contatos e empurre um pouco a chave de fenda para cima.

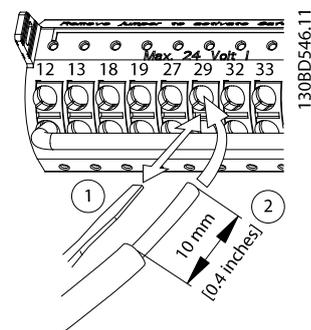


Ilustração 4.10 Conexão dos fios de controle

2. Insira o fio de controle descoberto no contato.
3. Para fios flexíveis: Remova a chave de fenda para prender o fio de controle no contato.

4. Certifique-se de que o contato esteja firmemente acomodado e que não se solte. Uma fiação de controle solta pode ser a origem de falhas do equipamento ou de uma operação abaixo do ideal.
5. Para remover um fio de controle:
 - 5a Abra o contato inserindo uma chave de fenda (largura máxima da cabeça: 4 mm, respectivamente, nº 1) na ranhura central entre os 2 contatos e empurre um pouco a chave de fenda para cima.
 - 5b Remova o fio de controle do contato.
 - 5c Remova a chave de fenda.

Consulte *capítulo 8.5 Especificações de Cabo* para obter os tamanhos de fiação dos terminais de controle e *capítulo 6 Exemplos de Setup de Aplicações* para obter as conexões de fiação de controle típicas.

4.8.3 Ativação da operação do motor (terminal 27)

É necessário um jumper entre o terminal 12 (ou 13) e o terminal 27 para que o conversor de frequência funcione quando estiver usando os valores de programação padrão de fábrica.

- O terminal de entrada digital 27 é projetado para receber o comando de bloqueio externo de 24 V CC.
- Quando nenhum dispositivo de bloqueio for usado, coloque um jumper entre o terminal de controle 12 (recomendado) ou 13 e o terminal 27. O jumper fornece um sinal interno de 24 V no terminal 27.
- Quando a linha de status na parte inferior do LCP indicar *AUTO REMOTE COAST*, a unidade está pronta para operar, mas falta um sinal de entrada no terminal 27.
- Quando o equipamento opcional instalado de fábrica estiver ligado ao terminal 27:
 - Não remova essa fiação.
 - Não coloque um jumper entre os terminais 12 e 27.
 - Não desative a entrada 27.

AVISO!

NÃO PODE INICIAR

O conversor de frequência não pode operar sem um sinal presente no terminal 27, a menos que o terminal 27 seja reprogramado para "Sem Operação".

4.8.4 Seleção de entrada de tensão/corrente (interruptores)

Os terminais de entrada analógica 53 e 54 permitem a configuração do sinal de entrada para tensão (0–10 V) ou corrente (0/4–20 mA).

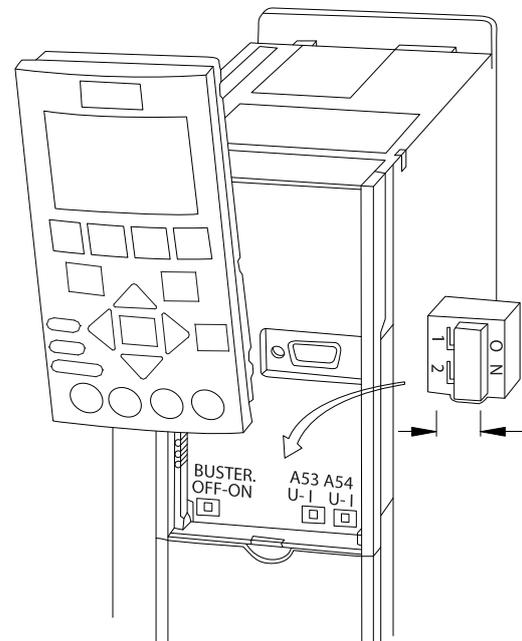
Programação do parâmetro padrão

- Terminal 53: Sinal de referência de velocidade em malha aberta (consulte *parâmetro 16-61 Definição do Terminal 53*).
- Terminal 54: Sinal de feedback em malha fechada (consulte *parâmetro 16-63 Definição do Terminal 54*).

AVISO!

Desconecte a alimentação do conversor de frequência antes de alterar as posições dos interruptores.

1. Remova o LCP (consulte *Ilustração 4.11*).
2. Remova qualquer equipamento opcional que esteja cobrindo os interruptores.
3. Defina os interruptores A53 e A54 para selecionar o tipo de sinal. U seleciona tensão e I seleciona corrente.



130BD530.10

Ilustração 4.11 Localização dos interruptores 53 e 54 do terminal

4.8.5 Safe Torque Off (STO)

Para executar o STO é necessária fiação adicional para o conversor de frequência. Para obter mais informações, consulte o *Guia de operação de Safe Torque Off*.

4.8.6 Comunicação serial RS485

Conecte a fiação de comunicação serial RS485 aos terminais (+)68 e (-)69.

- Use um cabo de comunicação serial blindado (recomendado).
- Consulte *capítulo 4.3 Aterramento* para obter um aterramento adequado.

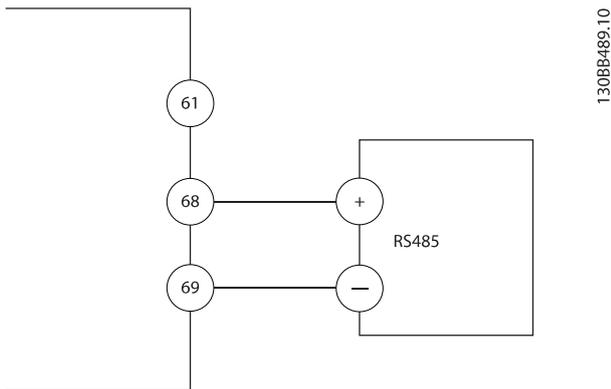


Ilustração 4.12 Diagrama de fiação de comunicação serial

Para a configuração básica de uma comunicação serial, selecione:

1. O tipo de protocolo no *parâmetro 8-30 Protocolo*.
 2. O endereço do conversor de frequência no *parâmetro 8-31 Endereço*.
 3. O baud rate no *parâmetro 8-32 Baud Rate da Porta do FC*.
- O conversor de frequência possui 2 protocolos de comunicação internos:
 - Wilo FC.
 - Modbus RTU.
 - As funções podem ser programadas remotamente usando o software de protocolo e a conexão RS485 ou no *grupo do parâmetro 8-** Com. e Opcionais*.
 - Selecionar um protocolo de comunicação específico altera várias programações de parâmetros padrão para adequá-los às especificações desse protocolo e disponibilizar outros parâmetros específicos do protocolo.
 - Há placas opcionais para o conversor de frequência disponíveis para fornecer protocolos de comunicação adicionais. Consulte a documentação da placa opcional para obter as instruções de instalação e operação.

4.9 Lista de verificação de instalação

Antes de concluir a instalação da unidade, inspecione a instalação por completo, como está detalhado na *Tabela 4.3*. Verifique e marque esses itens quando concluídos.

4

Inspeccionar	Descrição	<input checked="" type="checkbox"/>
Equipamento auxiliar	<ul style="list-style-type: none"> • Procure equipamento auxiliar, interruptores, desconexões ou fusíveis/disjuntores de entrada no lado de entrada de energia do conversor de frequência ou no lado de saída para o motor. Certifique-se de que estão prontos para operação em velocidade total. • Verifique a função e a instalação dos sensores usados para feedback para o conversor de frequência. • Remova os capacitores de correção do fator de potência do motor. • Ajuste os capacitores de correção do fator de potência no lado da rede elétrica e assegure que estejam amortecidos. 	
Disposição dos cabos	<ul style="list-style-type: none"> • Assegure que a fiação do motor e a fiação de controle estão separadas ou blindadas ou em três conduítes metálicos separados para isolamento de interferência de alta frequência. 	
Fiação de controle	<ul style="list-style-type: none"> • Verifique se há fios partidos ou danificados e conexões soltas. • Verifique se a fiação de controle está isolada da fiação do motor e de potência para imunidade de ruído. • Verifique a fonte de tensão dos sinais, caso necessário. <p>Recomenda-se o uso de cabo blindado ou de par trançado. Garanta que a blindagem esteja com terminação correta.</p>	
Espaço para ventilação	<ul style="list-style-type: none"> • Certifique-se de que o espaço livre superior e inferior é adequado para garantir o fluxo de ar necessário para resfriamento, consulte <i>capítulo 3.3 Montagem</i>. 	
Condições ambiente	<ul style="list-style-type: none"> • Verifique se os requisitos para as condições ambiente foram atendidos. 	
Fusíveis e disjuntores	<ul style="list-style-type: none"> • Verifique se os fusíveis e os disjuntores estão corretos. • Verifique se todos os fusíveis estão firmemente encaixados e em condição operacional e se todos os disjuntores estão na posição aberta. 	
Aterramento	<ul style="list-style-type: none"> • Verifique se as conexões do terra são suficientes e se estão apertadas e sem oxidação. • Ponto de aterramento em conduíte ou montagem do painel traseiro em uma superfície metálica não é ponto de aterramento adequado. 	
Fiação da energia de entrada e de saída	<ul style="list-style-type: none"> • Verifique se há conexões soltas. • Verifique se o motor e os cabos de rede elétrica estão em conduítes separados ou em cabos blindados separados. 	
Interior do painel	<ul style="list-style-type: none"> • Inspeccione se o interior da unidade está isento de sujeira, lascas metálicas, umidade e corrosão. • Verifique se a unidade está montada em uma superfície metálica não pintada. 	
Chaves	<ul style="list-style-type: none"> • Garanta que todas as chaves e configurações de desconexão estão nas posições corretas. 	
Vibração	<ul style="list-style-type: none"> • Verifique se a unidade está montada de maneira sólida e se estão sendo usadas montagens de choque, se necessário. • Verifique se há volume incomum de vibração. 	

Tabela 4.3 Lista de Verificação de Instalação

CUIDADO

RISCO POTENCIAL NO CASO DE FALHA INTERNA

Risco de ferimentos pessoais se o conversor de frequência não estiver corretamente fechado.

- Antes de aplicar potência, assegure que todas as tampas de segurança estão no lugar e bem presas.

5 Colocação em funcionamento

5.1 Instruções de Segurança

Consulte *capítulo 2 Segurança* para obter instruções gerais de segurança.

⚠️ ADVERTÊNCIA

ALTA TENSÃO

Os conversores de frequência contêm alta tensão quando conectados à entrada de energia da rede elétrica CA. Deixar de realizar a instalação, start-up e manutenção por pessoal qualificado pode resultar em morte ou lesões graves.

- A instalação, partida e manutenção deverão ser executadas somente por pessoal qualificado.

AVISO!

As tampas frontais com sinais de advertência são parte integrada do conversor de frequência e consideradas tampas de segurança. As tampas devem estar no lugar antes de aplicar energia e a todos os momentos.

Antes de aplicar potência:

1. Feche a tampa de segurança corretamente.
2. Verifique se todas as buchas de cabo estão apertadas firmemente.
3. Assegure que a potência de entrada da unidade esteja desligada e bloqueada. Não confie na chave de desconexão do conversor de frequência para isolamento da potência de entrada.
4. Verifique se não há tensão nos terminais de entrada L1 (91), L2 (92) e L3 (93), de fase para fase ou de fase para o ponto de aterramento.
5. Verifique se não há tensão nos terminais de saída 96 (U), 97 (V) e 98 (W), de fase para fase e de fase para o ponto de aterramento.
6. Confirme a continuidade do motor medindo os valores de Ω em U-V (96-97), V-W (97-98) e W-U (98-96).
7. Verifique o aterramento correto do conversor de frequência e do motor.
8. Inspeção se há conexões frouxas nos terminais do conversor de frequência.
9. Confirme se a tensão de alimentação corresponde à tensão do conversor de frequência e do motor.

5.2 Aplicando Potência

Alimente o conversor de frequência usando as etapas a seguir:

1. Verifique se a tensão de entrada está balanceada dentro dos 3%. Se não estiver, corrija o desbalanceamento da tensão de entrada antes de prosseguir. Repita este procedimento após a correção da tensão.
2. Certifique-se de que toda fiação de equipamentos opcionais corresponda à aplicação de instalação.
3. Certifique-se de que todos os dispositivos do operador estejam desligados. As portas de painel devem ser fechadas e as tampas bem presas.
4. Alimente a unidade. Não ligue o conversor de frequência agora. Nas unidades com uma chave de desconexão, coloque-a na posição ON (Ligar) para alimentar o conversor de frequência.

5.3 Operação do painel de controle local

O painel de controle local (LCP) é a combinação do display e do teclado na frente da unidade.

O LCP possui várias funções de usuário:

- Iniciar, parar e controlar a velocidade quando em controle local.
- Mostrar dados de operação, status, advertências e avisos.
- Programar as funções do conversor de frequência.
- Reinicializar manualmente o conversor de frequência após uma falha quando a reinicialização automática estiver inativa.

AVISO!

Para colocação em funcionamento via PC, instale o Software de setup MCT 10. Para obter mais informações e downloads, entre em contato com WIL0 SE.

5.3.1 Layout do Painel de Controle Local Gráfico

O painel de controle local gráfico (GLCP) é dividido em 4 grupos funcionais (consulte *Ilustração 5.1*).

- A. Área do display.
- B. Teclas do menu do display.
- C. Teclas de navegação e luzes indicadoras.
- D. Teclas de operação e reset.

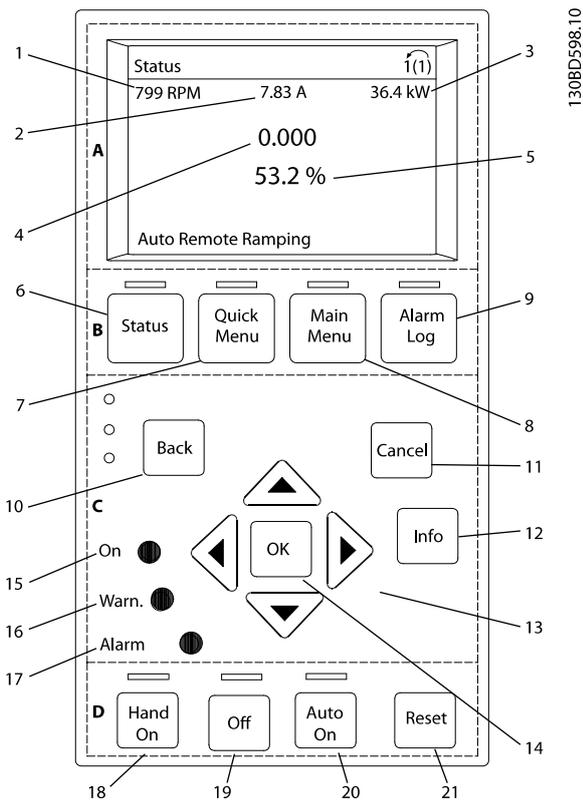


Ilustração 5.1 GLCP

A. Área do display

A área do display é ativada quando o conversor de frequência recebe energia da tensão de rede, de terminais de comunicação serial CC ou de alimentação de 24 V CC externa.

As informações mostradas no LCP podem ser customizadas para as aplicações do usuário. Selecione as opções no Quick Menu Q3-13 Configurações do Display.

Display.	Parâmetro	Configuração padrão
1	Parâmetro 0-20 Linha do Display 1.1 Pequeno	[1617] Velocidade [rpm]
2	Parâmetro 0-21 Linha do Display 1.2 Pequeno	[1614] Corrente do Motor
3	Parâmetro 0-22 Linha do Display 1.3 Pequeno	[1610] Potência [kW]
4	Parâmetro 0-23 Linha do Display 2 Grande	[1613] Frequência
5	Parâmetro 0-24 Linha do Display 3 Grande	[1602] Referência %

Tabela 5.1 Legenda para Ilustração 5.1, Área do display

B. Teclas de menu do display

As teclas de menu são usadas para acesso ao menu para configuração de parâmetros, articulação entre modos display de status durante a operação normal e visualização de dados do registro de falhas.

	Tecla	Função
6	Status	Mostra informações operacionais.
7	Quick Menu	Permite acesso aos parâmetros de programação para obter instruções de setup iniciais e muitas instruções detalhadas da aplicação.
8	Main Menu (Menu Principal)	Permite acesso a todos os parâmetros de programação.
9	Registro de Alarmes	Mostra uma lista das advertências atuais, os últimos 10 alarmes e o log de manutenção.

Tabela 5.2 Legenda para Ilustração 5.1, Teclas do menu do display

C. Teclas de navegação e luzes indicadoras (LEDs)

As teclas de navegação são usadas para programar funções e mover o cursor no display. As teclas de navegação também fornecem controle da velocidade na operação local. Há também três luzes indicadoras de status do conversor de frequência nessa área.

	Tecla	Função
10	Anterior	Retorna à etapa ou lista anterior na estrutura de menu.
11	Cancelar	Cancela a última alteração ou comando enquanto o modo display não for alterado.
12	Informações	Pressione para obter uma definição da função exibida.
13	Teclas de Navegação	Pressione as teclas de navegação para mover entre os itens do menu.
14	OK	Pressione para acessar grupos do parâmetro ou para ativar uma seleção.

Tabela 5.3 Legenda para Ilustração 5.1, Teclas de navegação

	Indicador	Cor	Função
15	On	Verde	A luz indicadora ON é ativada quando o conversor de frequência receber energia da tensão de rede, de terminais de comunicação serial CC ou de uma alimentação de 24 V externa.
16	Advertência	Amarelo	Quando as condições de advertência forem atendidas, a luz amarela ADVERT acende e um texto é exibido na área do display identificando o problema.
17	Alarme	Vermelho	Uma condição de falha faz o LED vermelho de alarme piscar e um texto de alarme é exibido.

Tabela 5.4 Legenda para Ilustração 5.1, Luzes indicadoras (LEDs)

D. Teclas de operação e reinicializar

As teclas de operação estão na parte inferior do LCP.

	Tecla	Função
18	[Hand on]	Inicia o conversor de frequência no controle local. <ul style="list-style-type: none"> Um sinal de parada externo por entrada de controle ou comunicação serial substitui o manual ligado local.
19	Off (Desligado)	Para o motor, mas não remove a energia para o conversor de frequência.
20	[Auto On]	Coloca o sistema em modo operacional remoto. <ul style="list-style-type: none"> Responde a um comando de partida externo por terminais de controle ou comunicação serial.
21	Reinicializar	Reinicializa o conversor de frequência manualmente após uma falha ser eliminada.

Tabela 5.5 Legenda para *Ilustração 5.1*, Teclas de operação e reinicializar

AVISO!

Para ajustar o contraste do display, pressione [Status] e as teclas [▲]/[▼].

5.3.2 Programação dos Parâmetros

Para estabelecer a programação correta da aplicação geralmente é necessário programar funções em vários parâmetros relacionados. Os detalhes dos parâmetros são fornecidos em *capítulo 9.2 Estrutura de Menu dos Parâmetros*.

Os dados de programação são armazenados internamente no conversor de frequência.

- Para backup, transfira dados por upload para a memória do LCP.
- Para fazer download de dados em outro conversor de frequência, conecte o LCP a essa unidade e faça o download das configurações armazenadas.
- Restaurar a configuração padrão de fábrica não altera os dados armazenados na memória do LCP.

5.3.3 Efetuando Upload/Download de Dados do/para o LCP

- Pressione [Off] para parar o motor antes de transferir dados por upload ou download.
- Pressione [Main Menu], selecione *parâmetro 0-50 Cópia do LCP* e pressione [OK].

- Selecione [1] *Todos para LCP* para transferir dados por upload para o LCP ou selecione [2] *Todos do LCP* para fazer download de dados do LCP.
- Pressione [OK]. Uma barra de progresso mostra o andamento do download ou do upload.
- Pressione [Hand On] ou [Auto On] para retornar à operação normal.

5.3.4 Alterar programação do parâmetro

Acesse e altere a programação do parâmetro no *Quick Menu* (Menu Rápido) ou no *Main Menu* (Menu Principal). O *Quick Menu* dá acesso somente a um número limitado de parâmetros.

- Pressione [Quick Menu] ou [Main Menu] no LCP.
- Pressione [▲] [▼] para navegar pelos grupos do parâmetro, pressione [OK] para selecionar grupo de parâmetros.
- Pressione [▲] [▼] para navegar pelos parâmetros, pressione [OK] para selecionar um parâmetro.
- Pressione [▲] [▼] para alterar o valor de uma programação do parâmetro.
- Press [◀] [▶] para alterar o dígito quando um parâmetro decimal estiver no estado de edição.
- Pressione [OK] para aceitar a modificação.
- Pressione [Voltar] duas vezes para entrar em *Status* ou pressione [Menu Principal] uma vez para entrar no *Menu Principal*.

Visualizar alterações

Quick Menu Q5 - Alterações feitas indica todos os parâmetros alterados em relação à configuração padrão.

- A lista mostra somente os parâmetros que são alterados no setup de edição atual.
- Os parâmetros que foram reinicializados para valores padrão não estão indicados.
- A mensagem *Vazio* indica que nenhum parâmetro foi alterado.

5.3.5 Restaurar as configurações padrão

AVISO!

Risco de perda da programação, dos dados do motor, da localização e dos registros de monitoramento devido à restauração das configurações padrão. Para fornecer um backup, faça upload dos dados no LCP antes da inicialização.

A restauração das programações de parâmetros padrão é feita por meio da inicialização do conversor de frequência.

A inicialização é realizada através do *parâmetro 14-22 Modo Operação* (recomendado) ou manualmente.

- A inicialização usando o *parâmetro 14-22 Modo Operação* não redefine as configurações do conversor de frequência, como horas de funcionamento, seleções de comunicação serial, configurações do menu pessoal, registro de falhas, registro de alarmes e outras funções de monitoramento.
- A inicialização manual apaga todos os dados de motor, programação, localização e monitoramento, e restaura as configurações padrão de fábrica.

Procedimento de inicialização recomendado por meio do *parâmetro 14-22 Modo Operação*

1. Pressione [Main Menu] duas vezes para acessar os parâmetros.
2. Role até *parâmetro 14-22 Modo Operação* e pressione [OK].
3. Role até [2] *inicialização* e pressione [OK].
4. Remova a energia da unidade e aguarde o display desligar.
5. Alimente a unidade.

As programações de parâmetros padrão serão restauradas durante a inicialização. A inicialização pode demorar um pouco mais do que o normal.

6. *Alarm 80, Drive initialized to default value* (Alarme 80, conversor inicializado com o valor padrão) é mostrado.
7. Pressione [Reset] para retornar ao modo de operação.

Procedimento de inicialização manual

1. Remova a energia da unidade e aguarde o display desligar.
2. Pressione e segure [Status], [Main Menu] e [OK] ao mesmo tempo enquanto aplica a alimentação à unidade (aproximadamente 5 segundos ou até ouvir um clique e o ventilador ligar).

As programações de parâmetros padrão de fábrica serão restauradas durante a inicialização. A inicialização pode demorar um pouco mais do que o normal.

A inicialização manual não reinicializa as seguintes informações do conversor de frequência:

- *Parâmetro 15-00 Horas de funcionamento.*
- *Parâmetro 15-03 Energizações.*
- *Parâmetro 15-04 Superaquecimentos.*
- *Parâmetro 15-05 Sobretensões.*

5.4 Programação Básica

5.4.1 Colocação em funcionamento com SmartStart

O assistente SmartStart permite a configuração rápida do motor básico e parâmetros de aplicação.

- O SmartStart inicia automaticamente na primeira energização ou após a inicialização do conversor de frequência.
- Siga as instruções na tela para concluir a colocação em funcionamento do conversor de frequência. O SmartStart pode sempre ser reativado selecionando *Quick Menu Q4 - SmartStart*.
- Para colocação em funcionamento sem o assistente SmartStart, consulte *capítulo 5.4.2 Colocação em funcionamento via [Main Menu]* ou o Guia de Programação.

AVISO!

Os dados do motor são necessários para setup do SmartStart. Os dados necessários normalmente estão disponíveis na plaqueta de identificação do motor.

O SmartStart configura o conversor de frequência em 3 fases, cada uma composto por várias etapas, ver *Tabela 5.6*.

Fase		Ação
1	Programação Básica	Execute a programação
2	Seção Aplicação	Selecione e programe a aplicação apropriada: <ul style="list-style-type: none"> • Bomba/motor único. • Alternação do motor. • Controle em cascata básico. • Mestre/escravo.
3	Recursos de água e bomba	Acesse os parâmetros dedicados de água e bomba.

Tabela 5.6 SmartStart, Setup em 3 fases

5.4.2 Colocação em funcionamento via [Main Menu]

As programações de parâmetros recomendadas se destinam à inicialização e à depuração. As configurações de aplicação podem variar.

Insira os dados com a energia ligada, mas antes de operar o conversor de frequência.

1. Pressione [Main Menu] no LCP.
2. Pressione as teclas de navegação para rolar até o grupo do parâmetro 0-** Operação/Display e pressione [OK].

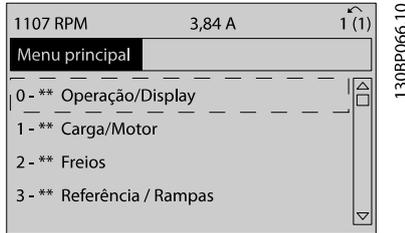


Ilustração 5.2 Menu Principal

3. Pressione as teclas de navegação para rolar até o grupo do parâmetro 0-0* Programaç.Básicas e pressione [OK].

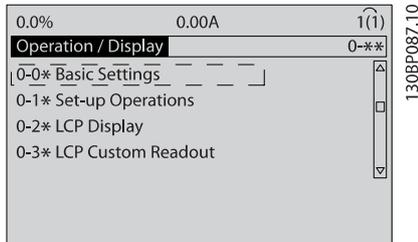


Ilustração 5.3 Operação/Display

4. Pressione as teclas de navegação para rolar até parâmetro 0-03 Definições Regionais e pressione [OK].

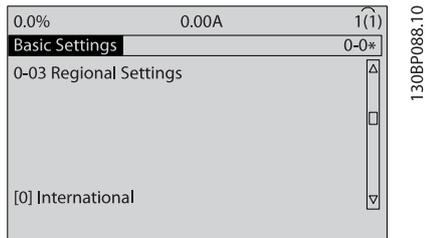


Ilustração 5.4 Programaç.Básicas

5. Pressione as teclas de navegação para selecionar [0] Internacional ou [1] América do Norte conforme adequado e pressione [OK]. (Isso altera a configuração padrão de vários parâmetros básicos).
6. Pressione [Main Menu] no LCP.
7. Pressione as teclas de navegação para rolar até parâmetro 0-01 Idioma.

8. Selecione o idioma e pressione [OK].
9. Se houver um fio de jumper entre os terminais de controle 12 e 27, deixe parâmetro 5-12 Terminal 27, Entrada Digital em padrão de fábrica. Ou selecione [0] Sem Operação no parâmetro 5-12 Terminal 27, Entrada Digital.
10. Faça as configurações específicas da aplicação nos seguintes parâmetros:
 - 10a Parâmetro 3-02 Referência Mínima.
 - 10b Parâmetro 3-03 Referência Máxima.
 - 10c Parâmetro 3-41 Tempo de Aceleração da Rampa 1.
 - 10d Parâmetro 3-42 Tempo de Desaceleração da Rampa 1.
 - 10e Parâmetro 3-13 Tipo de Referência. Vinculado a Manual/Automático Local Remoto.

5.4.3 Configuração de motor assíncrono

Insira os seguintes dados do motor. Encontre as informações na plaqueta de identificação do motor.

1. Parâmetro 1-20 Potência do Motor [kW] ou parâmetro 1-21 Potência do Motor [HP].
2. Parâmetro 1-22 Tensão do Motor.
3. Parâmetro 1-23 Frequência do Motor.
4. Parâmetro 1-24 Corrente do Motor.
5. Parâmetro 1-25 Velocidade nominal do motor.

Para obter um desempenho ótimo no modo VVC+, são necessários dados adicionais do motor para configurar os seguintes parâmetros. Encontre os dados na folha de dados do motor (normalmente, esses dados não estão disponíveis na plaqueta de identificação do motor). Execute uma adaptação automática do motor (AMA) completa usando parâmetro 1-29 Adaptação Automática do Motor (AMA) [1] Ativar AMA completa ou insira os parâmetros manualmente. Parâmetro 1-36 Resistência de Perda do Ferro (Rfe) é sempre inserido manualmente.

6. Parâmetro 1-30 Resistência do Estator (Rs).
7. Parâmetro 1-31 Resistência Rotor(Rr).
8. Parâmetro 1-33 Reatância Parasita do Estator (X1).
9. Parâmetro 1-34 Reatância Parasita do Rotor (X2).
10. Parâmetro 1-35 Reatância Principal (Xh).
11. Parâmetro 1-36 Resistência de Perda do Ferro (Rfe).

Ajuste específico da aplicação ao executar o VVC⁺

O VVC⁺ é o modo de controle mais robusto. Na maioria das situações, oferece o desempenho ótimo sem ajustes adicionais. Execute uma AMA completa para obter o melhor desempenho.

5.4.4 Configuração do motor PM em VVC⁺**AVISO!**

Use somente motor de ímã permanente (PM) em ventiladores e bombas.

Etapas iniciais de programação

1. Ative a operação do motor PM
Parâmetro 1-10 Construção do Motor e selecione [1] PM, SPM não saliente.
2. Ajuste *parâmetro 0-02 Unidade da Veloc. do Motor* como [0] RPM.

Programação dos dados do motor

Depois de selecionar o motor PM no *parâmetro 1-10 Construção do Motor*, os parâmetros relacionados ao motor PM nos grupos de parâmetros 1-2* *Dados do Motor*, 1-3* *Dados Avanç do Motor* e 1-4* estão ativos.

Os dados necessários podem ser encontrados na plaqueta de identificação do motor e na folha de dados do motor.

Programar os seguintes parâmetros na ordem apresentada:

1. *Parâmetro 1-24 Corrente do Motor.*
2. *Parâmetro 1-26 Torque nominal do Motor.*
3. *Parâmetro 1-25 Velocidade nominal do motor.*
4. *Parâmetro 1-39 Pólos do Motor.*
5. *Parâmetro 1-30 Resistência do Estator (Rs).*
Insira a resistência do enrolamento do estator linha para comum (Rs). Se os dados disponíveis estiverem apenas no formato linha-linha, divida o valor linha-linha em 2 para obter o valor linha para comum (ponto de partida).
6. *Parâmetro 1-37 Indutância do eixo-d (Ld).*
Insira a indutância do eixo direto linha para comum do motor PM.
Se os dados disponíveis estiverem apenas no formato linha-linha, divida o valor linha-linha em 2 para obter o valor linha para comum (ponto de partida).
7. *Parâmetro 1-40 Força Contra Eletromotriz em 1000RPM.*
Insira a Força Contra Eletromotriz linha-linha do motor PM a uma velocidade mecânica de 1.000 rpm (valor RMS). A Força Contra Eletromotriz é a tensão gerada por um motor PM quando não há um conversor de frequência conectado e o eixo é

girado externamente. Normalmente, a Força Contra Eletromotriz é especificada em relação à velocidade nominal do motor ou em relação a uma velocidade de 1.000 rpm medida entre as 2 linhas. Se o valor para uma velocidade do motor de 1.000 rpm não estiver disponível, calcule o valor correto da seguinte forma: Por exemplo, se a Força Contra Eletromotriz for de 320 V a 1.800 rpm, ela pode ser calculada a 1.000 rpm da seguinte forma: Força Contra Eletromotriz = (Tensão / RPM)*1.000 = (320/1.800)*1.000 = 178. Esse é o valor que deve ser programado para *parâmetro 1-40 Força Contra Eletromotriz em 1000RPM*.

Testar a operação do motor

1. Dê partida no motor em baixa velocidade (100–200 rpm). Se o motor não girar, verifique a instalação, a programação geral e os dados do motor.
2. Verifique se a função partida no *parâmetro 1-70 Modo de Partida PM* está em conformidade com os requisitos da aplicação.

Detecção de rotor

Esta função é a opção recomendada para aplicações em que o motor dá a partida enquanto parado, por exemplo, bombas ou transportadores. Em alguns motores, é ouvido um som no momento em que o impulso é enviado. Isso não danifica o motor.

Estacionamento

Esta função é a opção recomendada para aplicações em que o motor está girando em baixa velocidade, por exemplo, moinho de vento em aplicações de ventilador. *Parâmetro 2-06 Corrente de Estacionamento* e *parâmetro 2-07 Tempo de Estacionamento* podem ser ajustados. Aumente a configuração de fábrica desses parâmetros para aplicações com inércia alta.

Dê partida no motor na velocidade nominal. Se a aplicação não funcionar bem, verifique as configurações de PM VVC⁺. As configurações recomendadas em diferentes aplicações podem ser encontradas na *Tabela 5.7*.

Aplicação	Configurações
Aplicações de inércia baixa $I_{Carga}/I_{Motor} < 5$	<i>Parâmetro 1-17 Const. de tempo do filtro de tensão</i> deve ser aumentado pelo fator 5–10. <i>Parâmetro 1-14 Fator de Ganho de Amortecimento</i> deve ser reduzido. <i>Parâmetro 1-66 Corrente Mín. em Baixa Velocidade</i> deve ser reduzido (<100%).
Aplicações de inércia baixa $50 > I_{Carga}/I_{Motor} > 5$	Mantenha os valores calculados.
Aplicações de inércia alta $I_{Carga}/I_{Motor} > 50$	<i>Parâmetro 1-14 Fator de Ganho de Amortecimento</i> , <i>parâmetro 1-15 Const. de Tempo do Filtro de Baixa Veloc</i> e <i>parâmetro 1-16 Const. de Tempo do Filtro de Alta Veloc.</i> devem ser aumentadas.
Carga alta em baixa velocidade <30% (velocidade nominal)	<i>Parâmetro 1-17 Const. de tempo do filtro de tensão</i> deve ser aumentada. <i>Parâmetro 1-66 Corrente Mín. em Baixa Velocidade</i> deve ser aumentada (>100% por um período prolongado pode superaquecer o motor).

Tabela 5.7 Configurações recomendadas em diferentes aplicações

Se o motor começar a oscilar a uma determinada velocidade, aumente o *parâmetro 1-14 Fator de Ganho de Amortecimento*. Aumente o valor em pequenos passos. Dependendo do motor, um bom valor para este parâmetro pode ser 10% ou 100% acima do valor padrão.

O torque de partida pode ser ajustado no *parâmetro 1-66 Corrente Mín. em Baixa Velocidade*. 100% fornece o torque nominal como o torque de partida.

5.4.5 Configuração do motor SynRM com VVC⁺

Esta seção descreve como configurar um motor SynRM com VVC⁺.

AVISO!

O assistente SmartStart abrange a configuração básica dos motores SynRM.

Etapas iniciais de programação

Para ativar a operação do motor SynRM, selecione [5] *Sync. Reluctance* no *parâmetro 1-10 Construção do Motor*.

Programação dos dados do motor

Depois de realizar as etapas iniciais de programação, os parâmetros relacionados ao motor SynRM nos *grupos de parâmetros 1-2* Dados do Motor*, *1-3* Dados Avanç d Motr e 1-4* Dados Avanç d Motr II* estão ativos.

Use os dados da plaqueta de identificação do motor e a folha de dados do motor para programar os seguintes parâmetros na ordem apresentada:

1. *Parâmetro 1-23 Frequência do Motor.*
2. *Parâmetro 1-24 Corrente do Motor.*
3. *Parâmetro 1-25 Velocidade nominal do motor.*
4. *Parâmetro 1-26 Torque nominal do Motor.*

Execute uma AMA completa usando *parâmetro 1-29 Adaptação Automática do Motor (AMA)* [1] *Ativar AMA completa* ou insira os seguintes parâmetros manualmente:

1. *Parâmetro 1-30 Resistência do Estator (Rs).*
2. *Parâmetro 1-37 Indutância do eixo-d (Ld).*
3. *Parâmetro 1-44 d-axis Inductance Sat. (LdSat).*
4. *Parâmetro 1-45 q-axis Inductance Sat. (LqSat).*
5. *Parâmetro 1-48 Inductance Sat. Point.*

Ajustes específicos da aplicação

Dê partida no motor na velocidade nominal. Se a aplicação não funcionar bem, verifique as configurações de SynRM VVC⁺. *Tabela 5.8* fornece recomendações específicas da aplicação:

Aplicação	Configurações
Aplicações de inércia baixa $I_{Carga}/I_{Motor} < 5$	Aumente <i>parâmetro 1-17 Const. de tempo do filtro de tensão</i> por um fator 5–10. Reduza <i>parâmetro 1-14 Fator de Ganho de Amortecimento</i> . Reduza <i>parâmetro 1-66 Corrente Mín. em Baixa Velocidade</i> (<100%).
Aplicações de inércia baixa $50 > I_{Carga}/I_{Motor} > 5$	Mantenha os valores padrão.
Aplicações de inércia alta $I_{Carga}/I_{Motor} > 50$	Aumente <i>parâmetro 1-14 Fator de Ganho de Amortecimento</i> , <i>parâmetro 1-15 Const. de Tempo do Filtro de Baixa Veloc</i> e <i>parâmetro 1-16 Const. de Tempo do Filtro de Alta Veloc.</i>

Aplicação	Configurações
Carga alta em baixa velocidade <30% (velocidade nominal)	Aumente <i>parâmetro 1-17 Const. de tempo do filtro de tensão</i> Aumente <i>parâmetro 1-66 Corrente Mín. em Baixa Velocidade</i> para ajustar o torque de partida. 100% fornece o torque nominal como o torque de partida. Trabalhar em um nível de corrente acima de 100% por um período prolongado pode superaquecer o motor.
Aplicações dinâmicas	Aumente <i>parâmetro 14-41 Magnetização Mínima do AEO</i> para aplicações altamente dinâmicas. Ajustar <i>parâmetro 14-41 Magnetização Mínima do AEO</i> garante um bom equilíbrio entre eficiência energética e dinâmica. Ajuste <i>parâmetro 14-42 Frequência AEO Mínima</i> para especificar a frequência mínima na qual o conversor de frequência deverá usar a magnetização mínima.
Motores menores que 18 kW (24 hp)	Evite tempos de desaceleração curtos.

Tabela 5.8 Recomendações para várias aplicações

Se o motor começar a oscilar a uma determinada velocidade, aumente o *parâmetro 1-14 Fator de Ganho de Amortecimento*. Aumente o valor de ganho de amortecimento em pequenos passos. Dependendo do motor, este parâmetro pode ser programado como 10–100% acima do valor padrão.

5.4.6 Otimização Automática de Energia (AEO)

AVISO!

AEO não é relevante para motores de ímã permanente.

AEO é um procedimento que minimiza a tensão para o motor, dessa maneira reduzindo o consumo de energia, o calor e o ruído.

Para ativar AEO, programe *parâmetro 1-03 Características de Torque* para [2] *Otim. Autom. de Energia TC* ou [3] *Otim. Autom. de Energia VT*.

5.4.7 Adaptação Automática do Motor (AMA)

AMA é um procedimento que otimiza a compatibilidade entre o conversor de frequência e o motor.

- O conversor de frequência cria um modelo matemático do motor para a regulação da corrente de saída do motor. O procedimento também testa o equilíbrio das fases de entrada da energia elétrica. Ele compara as características do motor com os dados da plaqueta de identificação inseridos.
- O eixo do motor não gira e nenhum dano ao motor ocorre durante a execução da AMA.
- Alguns motores podem não conseguir executar a versão completa do teste. Nesse caso, selecione [2] *Ativar AMA reduzida*.
- Se houver um filtro de saída conectado ao motor, selecione [2] *Ativar AMA reduzida*.
- Se ocorrerem advertências ou alarmes, consulte *capítulo 7.4 Lista das advertências e alarmes*.
- Execute esse procedimento com o motor frio para obter melhores resultados.

Para executar a AMA

1. Pressione [Main Menu] para acessar os parâmetros.
2. Role até o *grupo do parâmetro 1-** Carga e Motor* e pressione [OK].
3. Role até o *grupo do parâmetro 1-2** Dados do Motor* e pressione [OK].
4. Role até *parâmetro 1-29 Adaptação Automática do Motor (AMA)* e pressione [OK].
5. Selecione [1] *Ativar AMA completa* e pressione [OK].
6. Siga as instruções na tela.
7. O teste é executado automaticamente e indicará sua conclusão.
8. Os dados avançados do motor são inseridos no *grupo do parâmetro 1-3* Dados Avanç. d Motr.*

5.5 Verificando a rotação do motor

AVISO!

Risco de danos às bombas/compressores devido ao funcionamento do motor no sentido errado. Antes de funcionar o conversor de frequência, verifique a rotação do motor.

O motor funciona brevemente em 5 Hz ou na frequência mínima programada no *parâmetro 4-12 Lim. Inferior da Veloc. do Motor [Hz]*.

1. Pressione [Main Menu].
2. Role até *parâmetro 1-28 Verificação da Rotação do motor* e pressione [OK].
3. Role até [1] *Ativar*.

O seguinte texto é exibido: *Observação! O motor poderá girar na direção errada.*

4. Pressione [OK]
5. Siga as instruções na tela.

AVISO!

Para alterar o sentido de rotação, remova a alimentação do conversor de frequência e aguarde a energia descarregar. Inverta a conexão de 2 dos 3 fios do motor no lado do motor ou no lado do conversor de frequência.

5

5.6 Teste de controle local

1. Pressione [Hand On] para fornecer um comando de partida local para o conversor de frequência.
2. Acelere o conversor de frequência pressionando [▲] para obter velocidade total. Movimentar o cursor para a esquerda da vírgula decimal fornece mudanças de entrada mais rápidas.
3. Anote qualquer problema de aceleração.
4. Pressione [Off]. Anote qualquer problema de desaceleração.

Se ocorrerem problemas de aceleração ou desaceleração, consulte *capítulo 7.5 Resolução de Problemas*. Consulte *capítulo 7.4 Lista das advertências e alarmes* para reinicialização do conversor de frequência após um desarme.

5.7 Partida do Sistema

O procedimento nesta seção exige que a fiação e a programação da aplicação estejam concluídas. Recomenda-se executar o procedimento a seguir após a conclusão da configuração da aplicação.

1. Pressione [Auto On] (Automático ligado).
2. Aplique um comando de execução externo.
3. Ajuste a referência de velocidade em toda a faixa de velocidade.
4. Remova o comando de execução externo.
5. Verifique os níveis de ruído e de vibração do motor para assegurar que o sistema está funcionando conforme previsto.

Se ocorrerem advertências ou alarmes, consulte *capítulo 7.3 Tipos de Advertência e Alarme* ou *capítulo 7.4 Lista das advertências e alarmes*.

6 Exemplos de Setup de Aplicações

Os exemplos nesta seção têm a finalidade de referência rápida para aplicações comuns.

- A programação do parâmetro são os valores padrão regionais, a menos que indicado de outro modo (selecionados em *parâmetro 0-03 Definições Regionais*).
- Os parâmetros associados aos terminais e suas configurações estão mostrados ao lado dos desenhos
- Os ajustes de interruptor necessários para os terminais analógicos A53 ou A54 também são mostrados.

AVISO!

Ao utilizar o recurso opcional Safe Torque Off (STO), um fio de jumper poderá ser necessário entre os terminais 12 (ou 13) e 37 para o conversor de frequência operar com valores de programação padrão de fábrica.

6

6.1 Exemplos de Aplicações

6.1.1 Feedback

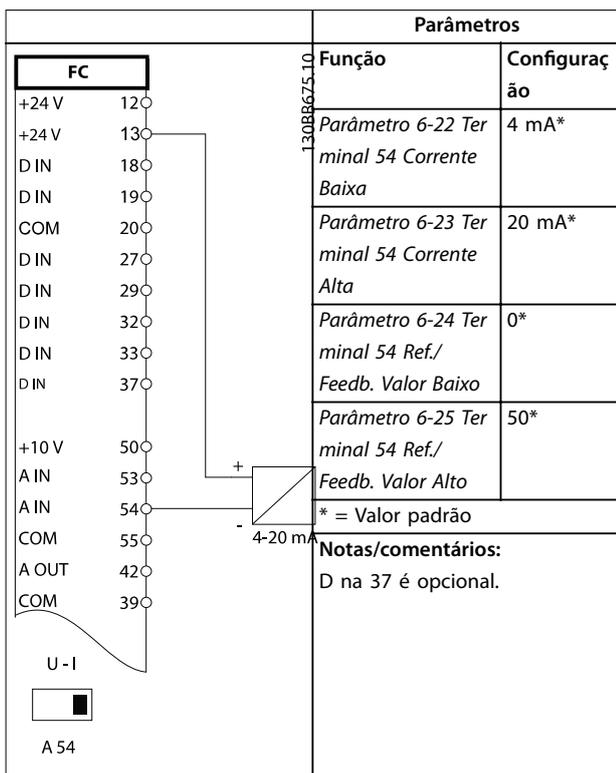


Tabela 6.1 Transdutor de Feedback de Corrente Analógica

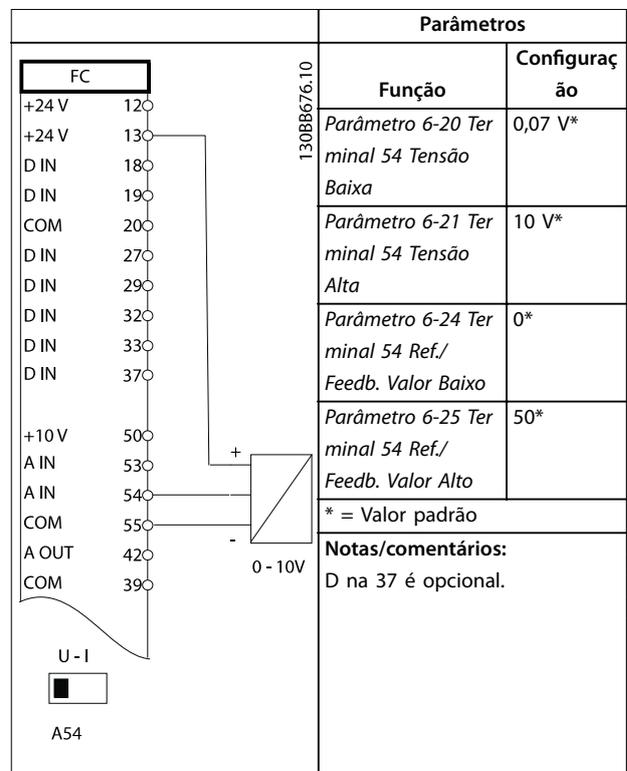


Tabela 6.2 Transdutor analógico de feedback de tensão (3 fios)

		Parâmetros	
FC		Função	Configuração
+24 V	12	Parâmetro 6-20 Terminal 54 Tensão Baixa	0,07 V*
+24 V	13		
D IN	18	Parâmetro 6-21 Terminal 54 Tensão Alta	10 V*
D IN	19		
COM	20	Parâmetro 6-24 Terminal 54 Ref./Feedb. Valor Baixo	0*
D IN	27		
D IN	29	Parâmetro 6-25 Terminal 54 Ref./Feedb. Valor Alto	50*
D IN	32		
D IN	33	* = Valor padrão	
D IN	37		
Notas/comentários: D na 37 é opcional.			

Tabela 6.3 Transdutor analógico de feedback de tensão (4 fios)

6.1.2 Velocidade

		Parâmetros	
FC		Função	Configuração
+10 V	50	Parâmetro 6-10 Terminal 53 Tensão Baixa	0,07 V*
A IN	53		
A IN	54	Parâmetro 6-11 Terminal 53 Tensão Alta	10 V*
COM	55		
A OUT	42	Parâmetro 6-14 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Baixo	0 Hz
COM	39		
Notas/comentários: D na 37 é opcional.			

Tabela 6.4 Referência de Velocidade Analógica (Tensão)

		Parâmetros	
FC		Função	Configuração
+10 V	50	Parâmetro 6-12 Terminal 53 Corrente Baixa	4 mA*
A IN	53		
A IN	54	Parâmetro 6-13 Terminal 53 Corrente Alta	20 mA*
COM	55		
A OUT	42	Parâmetro 6-14 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Baixo	0 Hz
COM	39		
Notas/comentários: D na 37 é opcional.			

Tabela 6.5 Referência de Velocidade Analógica (Corrente)

		Parâmetros	
FC		Função	Configuração
+10 V	50	Parâmetro 6-10 Terminal 53 Tensão Baixa	0,07 V*
A IN	53		
A IN	54	Parâmetro 6-11 Terminal 53 Tensão Alta	10 V*
COM	55		
A OUT	42	Parâmetro 6-14 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Baixo	0 Hz
COM	39		
Notas/comentários: D na 37 é opcional.			

Tabela 6.6 Referência de Velocidade (utilizando um Potenciômetro Manual)

6.1.3 Funcionar/parar

		Parâmetros	
FC		Função	Configuração
+24 V	12	Parâmetro 5-10 Terminal 18 Entrada Digital	[8] Partida*
+24 V	13		
D IN	18	Parâmetro 5-12 Terminal 27, Entrada Digital	[7] Bloqueio externo
D IN	19		
COM	20	* = Valor padrão	
D IN	27	Notas/comentários: D na 37 é opcional.	
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabela 6.7 Comando de Executar/Parar com Bloqueio Externo

		Parâmetros	
FC		Função	Configuração
+24 V	12	Parâmetro 5-10 Terminal 18 Entrada Digital	[8] Partida*
+24 V	13		
D IN	18	Parâmetro 5-11 Terminal 19, Entrada Digital	[52] Funcionamento permissivo
D IN	19		
COM	20	Parâmetro 5-12 Terminal 27, Entrada Digital	[7] Bloqueio externo
D IN	27		
D IN	29	Parâmetro 5-12 Terminal 27, Entrada Digital	[7] Bloqueio externo
D IN	32		
D IN	33	Parâmetro 5-40 Função do Relé	[167] Comando de partida ativo
D IN	37		
* = Valor padrão		Notas/comentários: D na 37 é opcional.	
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		
R1	01	→	
	02		
	03		
R2	04	→	
	05		
	06		

Tabela 6.9 Funcionamento permissivo

6.1.4 Reset do Alarme Externo

		Parâmetros	
FC		Função	Configuração
+24 V	12	Parâmetro 5-10 Terminal 18 Entrada Digital	[8] Partida*
+24 V	13		
D IN	18	Parâmetro 5-12 Terminal 27, Entrada Digital	[7] Bloqueio externo
D IN	19		
COM	20	* = Valor padrão	
D IN	27	Notas/comentários: Se parâmetro 5-12 Terminal 27, Entrada Digital estiver ajustado para [0] Sem Operação, não é necessário um fio de jumper para o terminal 27. D na 37 é opcional.	
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabela 6.8 Comando Executar/Parar sem Bloqueio Externo

		Parâmetros	
FC		Função	Configuração
+24 V	12	Parâmetro 5-11 Terminal 19, Entrada Digital	[1] Reinicializar
+24 V	13		
D IN	18	* = Valor padrão	
D IN	19	Notas/comentários: D na 37 é opcional.	
COM	20		
D IN	27		
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabela 6.10 Reset do Alarme Externo

7 Manutenção, diagnósticos e resolução de problemas

Este capítulo inclui:

- Orientações de serviço e manutenção.
- Mensagens de status.
- Advertências e alarmes.
- Resolução básica de problemas.

7.1 Manutenção e serviço

Em condições de operação e perfis de carga normais, o conversor de frequência é isento de manutenção durante toda a vida útil projetada. Para evitar panes, perigos e danos, examine o conversor de frequência quanto ao aperto das conexões dos terminais, à entrada de poeira e assim por diante, regularmente, dependendo das condições de operação. Substitua as peças desgastadas ou danificadas por peças de reposição originais ou peças padrão. Para serviço e suporte, entre em contato com o fornecedor Wilo local.

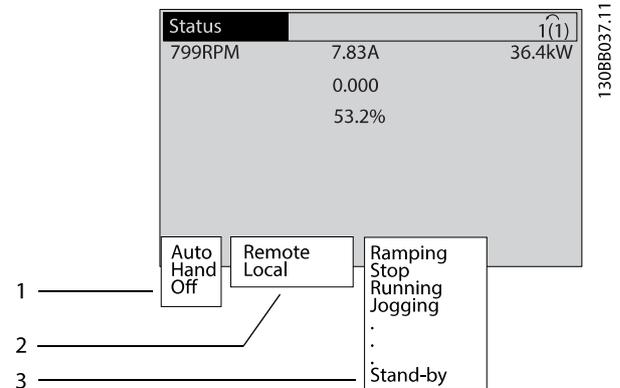
ADVERTÊNCIA

PARTIDA ACIDENTAL

Quando o conversor de frequência estiver conectado à rede elétrica CA, alimentação CC ou load sharing, o motor poderá dar partida a qualquer momento. Partida acidental durante a programação, serviço ou manutenção pode resultar em morte, ferimentos graves ou danos à propriedade. O motor pode dar partida por meio de interruptor externo, comando do fieldbus, sinal de referência de entrada do LCP ou LOP, via operação remota usando Software de setup MCT 10 ou após uma condição de falha resolvida.

7.2 Mensagens de Status

Quando o conversor de frequência estiver no modo *Status*, as mensagens de status são geradas automaticamente e aparecem na linha inferior do display (ver *Ilustração 7.1*).



1	Modo de operação (consulte <i>Tabela 7.1</i>)
2	Fonte da referência (ver <i>Tabela 7.2</i>)
3	Status de operação (ver <i>Tabela 7.3</i>)

Ilustração 7.1 Display do Status

Tabela 7.1 a *Tabela 7.3* descrevem as mensagens de status mostradas.

Off (Desligado)	O conversor de frequência não reage a qualquer sinal de controle até [Auto On] ou [Hand On] ser pressionado.
Automático ligado	O conversor de frequência é controlado nos terminais de controle e/ou por meio da comunicação serial.
Hand On	Controle o conversor de frequência por meio das teclas de navegação no LCP. Comandos de parada, reinicialização, reversão, freio CC e outros sinais aplicados aos terminais de controle se sobrepõem ao controle local.

Tabela 7.1 Modo de operação

Remoto	A referência de velocidade é fornecida por sinais externos, comunicação serial ou referências predefinidas internas.
Local	O conversor de frequência usa o controle [Hand On] ou os valores de referência do LCP.

Tabela 7.2 Fonte da referência

Freio CA	[2] Freio CA é selecionado no parâmetro 2-10 Função de Frenagem. O freio CA supermagnetiza o motor para obter uma redução de velocidade controlada.
AMA sucesso	AMA foi executada com sucesso.
AMA pronta	A AMA está pronta para iniciar. Pressione [Hand On] para iniciar.

AMA em exec	O processo de AMA está em andamento.
Frenagem	O circuito de frenagem está em operação. A energia generativa é absorvida pelo resistor de frenagem.
Frenagem máx.	O circuito de frenagem está em operação. O limite de potência do resistor de frenagem programado no <i>parâmetro 2-12 Limite da Potência de Frenagem (kW)</i> foi atingido.
Parad inércia	<ul style="list-style-type: none"> [2] <i>Parada/inérc, reverso</i> foi selecionada como uma função de uma entrada digital (<i>grupo do parâmetro 5-1* Entradas Digitais</i>). O terminal correspondente não está conectado. Parada por inércia ativada através da comunicação serial.
Ramp ctrl-do	<p>[1] <i>Desacel ctrlada</i> foi selecionada no <i>parâmetro 14-10 Falh red elétr.</i></p> <ul style="list-style-type: none"> A tensão de rede está abaixo do valor programado no <i>parâmetro 14-11 Tensão de Rede na Falha de Rede</i> na falha de rede elétrica. O conversor de frequência desacelera o motor usando uma desaceleração controlada.
Corrente Alta	A corrente de saída do conversor de frequência está acima do limite programado no <i>parâmetro 4-51 Advertência de Corrente Alta</i> .
Corrente Baix	A corrente de saída do conversor de frequência está abaixo do limite programado no <i>parâmetro 4-52 Advertência de Velocidade Baixa</i> .
Retenção CC	[1] <i>Retenção CC</i> está selecionada no <i>parâmetro 1-80 Função na Parada</i> e um comando de parada está ativo. O motor é retido por uma corrente CC programada no <i>parâmetro 2-00 Corrente de Hold CC/Preaquecimento</i> .
Parada CC	<p>O motor é retido com uma corrente CC (<i>parâmetro 2-01 Corrente de Freio CC</i>) durante um tempo especificado (<i>parâmetro 2-02 Tempo de Frenagem CC</i>).</p> <ul style="list-style-type: none"> A velocidade de ativação do freio CC é atingida no <i>parâmetro 2-03 Veloc. Acion Freio CC [RPM]</i> e um comando de parada está ativo. [5] <i>Inversão, FrenagemCC</i> está selecionada como uma função de uma entrada digital (<i>grupo do parâmetro 5-1* Entradas Digitais</i>). O terminal correspondente não está ativo. O freio CC foi ativada via comunicação serial.
Feedback alto	A soma de todos os feedbacks ativos está acima do limite de feedback programado no <i>parâmetro 4-57 Advert. de Feedb Alto</i> .

FeedbackBaix	A soma de todos os feedbacks ativos está abaixo do limite de feedback programado no <i>parâmetro 4-56 Advert. de Feedb Baixo</i> .
Congelar frequen. Saíd	<p>A referência remota está ativa, o que mantém a velocidade atual.</p> <ul style="list-style-type: none"> [20] <i>Congelar frequên. saída</i> está selecionada como uma função de uma entrada digital (<i>grupo do parâmetro 5-1* Entradas Digitais</i>). O terminal correspondente está ativo. O controle da velocidade só é possível por meio das opções de terminal [21] <i>Acelerar</i> e [22] <i>Desacelerar</i>. Manter rampa está ativada através da comunicação serial.
Congelar frequência de saída	Um comando de congelar frequência de saída foi dado, mas o motor permanece parado até um sinal de funcionamento permissivo ser recebido.
Congelar ref.	[19] <i>Congelar referência</i> está selecionada como uma função de uma entrada digital (<i>grupo do parâmetro 5-1* Entradas Digitais</i>). O terminal correspondente está ativo. O conversor de frequência salva a referência real. Agora, só é possível alterar a referência por meio das opções de terminal [21] <i>Acelerar</i> e [22] <i>Desacelerar</i> .
Pedido de jog	Um comando de jog foi dado, mas o motor permanece parado até um sinal de funcionamento permissivo ser recebido via uma entrada digital.
Jogging	<p>O motor está funcionando conforme programado no <i>parâmetro 3-19 Velocidade de Jog [RPM]</i>.</p> <ul style="list-style-type: none"> [14] <i>Jog</i> foi selecionada como uma função de uma entrada digital (<i>grupo do parâmetro 5-1* Entradas Digitais</i>). O terminal correspondente (por exemplo, terminal 29) está ativo. A função jog foi ativada via comunicação serial. A função jog foi selecionada como uma reação para uma função de monitoramento (por exemplo, para a função sem sinal). A função de monitoramento está ativa.
Verif d motor	No <i>parâmetro 1-80 Função na Parada</i> , [2] <i>Motor Check (Verificação do Motor)</i> está selecionada. Um comando de parada está ativo. Para assegurar que um motor esteja conectado ao conversor de frequência, uma corrente de teste permanente é aplicada ao motor.

Controle OVC	O controle de sobretensão está ativado via <i>parâmetro 2-17 Controle de Sobretensão, [2] Ativado</i> . O motor conectado alimenta o conversor de frequência com energia gerada. O controle de sobretensão ajusta a relação V/Hz para funcionar o motor no modo controlado e para evitar que o conversor de frequência desarme.
EtapaPotDesat	(Somente conversores de frequência com uma alimentação de 24 V externa instalados). A alimentação de rede elétrica do conversor de frequência foi removida e o cartão de controle está sendo alimentado por uma alimentação de 24 V externa.
Proteção a md	O modo de proteção está ativo. A unidade detectou um status crítico (sobrecorrente ou sobretensão). <ul style="list-style-type: none"> • Para evitar o desarme, a frequência de chaveamento é reduzida para 4 kHz. • Se possível, o modo de proteção termina depois de aproximadamente 10 s. • O modo de proteção pode ser restringido no <i>parâmetro 14-26 Atraso Desarme-Defeito Inversor</i>.
Qstop	O motor está desacelerando usando o <i>parâmetro 3-81 Tempo de Rampa da Parada Rápida</i> . <ul style="list-style-type: none"> • <i>[4] Quick stop inverse (Parada rápida por inércia inversa)</i> está selecionada como uma função de uma entrada digital (<i>grupo do parâmetro 5-1* Entradas Digitais</i>). O terminal correspondente não está ativo. • A função de parada rápida foi ativada via comunicação serial.
Rampa	O motor acelera/desacelera usando a aceleração/desaceleração ativa. A referência, um valor limite ou uma paralisação ainda não foi atingido.
Ref. alto	A soma de todas as referências ativas está acima do limite de referência programado no <i>parâmetro 4-55 Advert. Refer Alta</i> .
Ref. baixo	A soma de todas as referências ativas está abaixo do limite de referência programado no <i>parâmetro 4-54 Advert. de Refer Baixa</i> .
Rodar na ref.	O conversor de frequência funciona na faixa de referência. O valor de feedback corresponde ao valor do setpoint.
Pedido de execução	Um comando de partida foi dado, mas o motor permanece parado até um sinal de funcionamento permissivo ser recebido via entrada digital.
Rodando	O conversor de frequência aciona o motor.

Sleep Mode	A função de economia de energia está ativada. O motor parou, mas dará partida novamente automaticamente quando necessário.
Velocidade alta	A velocidade do motor está acima do valor programado no <i>parâmetro 4-53 Advertência de Velocidade Alta</i> .
Velocidade baixa	A velocidade do motor está abaixo do valor programado no <i>parâmetro 4-52 Advertência de Velocidade Baixa</i> .
Prontidão	No modo automático ligado, o conversor de frequência dá partida no motor com um sinal de partida de uma entrada digital ou via comunicação serial.
Retardo de partida	No <i>parâmetro 1-71 Atraso da Partida</i> , um tempo de retardo de partida foi programado. Um comando de partida está ativado e o motor dará a partida após o tempo de atraso de partida expirar.
Partid dir/rev	<i>[12] Enable start forward (Ativar partida direta)</i> e <i>[13] Enable start reverse (Ativar partida reversa)</i> estão selecionadas como opções de 2 entradas digitais diferentes (<i>grupo do parâmetro 5-1* Entradas Digitais</i>). O motor dá partida no sentido direto ou no sentido reverso dependendo do terminal ativado.
Parada	O conversor de frequência recebeu um comando de parada do LCP, da entrada digital ou da comunicação serial.
Desarme	Ocorreu um alarme e o motor está parado. Depois de solucionar a causa do alarme, o conversor de frequência pode ser reinicializado manualmente pressionando [Reset] ou remotamente através dos terminais de controle ou da comunicação serial.
Bloq/desarm	Ocorreu um alarme e o motor está parado. Depois de solucionar a causa do alarme, desligue e ligue o conversor de frequência. Em seguida, o conversor de frequência pode ser reinicializado manualmente pressionando [Reset] ou remotamente através dos terminais de controle ou da comunicação serial.

Tabela 7.3 Status da operação

AVISO!

No modo automático/remoto, o conversor de frequência precisa de comandos externos para executar funções.

7.3 Tipos de Advertência e Alarme

Advertências

Uma advertência é emitida quando uma condição de alarme estiver pendente ou quando houver uma condição operacional anormal presente e pode resultar em um alarme ser emitido pelo conversor de frequência. Uma

advertência é removida automaticamente quando a condição anormal for eliminada.

Alarmes

O alarme indica uma falha que exige atenção imediata. A falha sempre dispara um desarme ou bloqueio por desarme. Reiniciar o sistema após um alarme.

Desarme

Um alarme é emitido quando o conversor de frequência é desarmado, ou seja, o conversor de frequência suspende a operação para evitar a ocorrência de danos no conversor de frequência ou no sistema. O motor faz parada por inércia. A lógica do conversor de frequência continuará a operar e monitorar o status do conversor de frequência. Após a condição de falha ser corrigida, o conversor de frequência pode ser reinicializado. Em seguida, estará pronto para iniciar operação novamente.

Reinicialização do conversor de frequência após um desarme/bloqueio por desarme, bloqueado por desarme.

Um desarme pode ser reinicializado de quatro maneiras:

- Pressione [Reinicializar] no LCP.
- Comando de entrada de reinicialização digital.
- Comando de entrada de reinicialização de comunicação serial.
- Reinicialização automática.

Bloqueio por desarme

A potência de entrada está ativada. O motor faz parada por inércia. O conversor de frequência continua monitorando o status do conversor de frequência. Remova a potência de entrada para o conversor de frequência, corrija a causa da falha e reinicialize o conversor de frequência.

Exibições de advertências e alarmes

- Uma advertência é mostrada no LCP junto com o número da advertência.
- Um alarme pisca junto com o número do alarme.

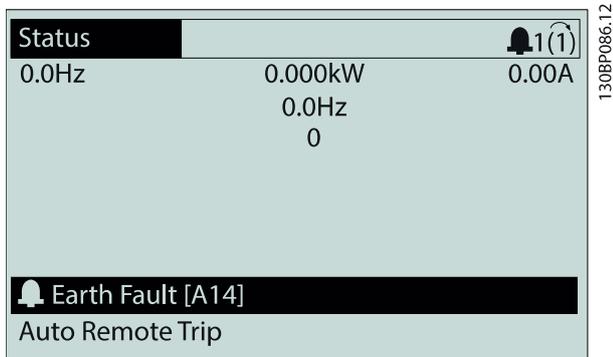
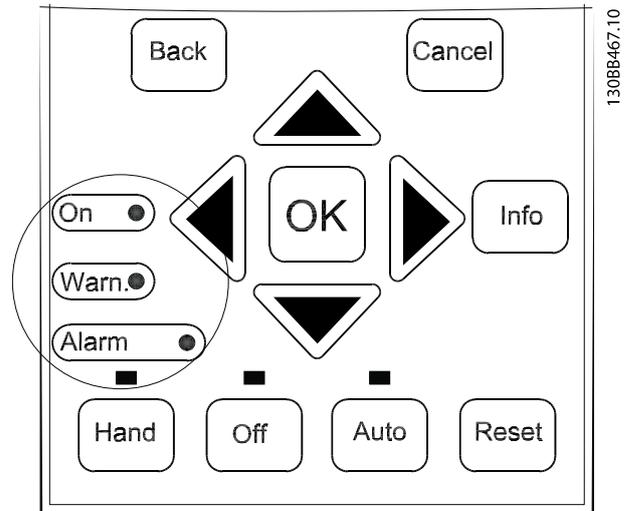


Ilustração 7.2 Exemplo de Alarme

Além do texto e do código do alarme no LCP, existem 3 luzes indicadoras de status.



	Luz indicadora de advertência	Luz indicadora de alarme
Advertência	On	Desligado
Alarme	Desligado	Ligado (Piscando)
Bloqueio por desarme	On	Ligado (Piscando)

Ilustração 7.3 Luzes indicadoras de status

7.4 Lista das advertências e alarmes

As informações de advertência/alarme neste capítulo definem cada condição de advertência/alarme, fornece a causa provável da condição e os detalhes de uma solução ou de um procedimento de solução de problema.

ADVERTÊNCIA 1, 10 Volts baixo

A tensão do cartão de controle do terminal 50 está <10 V. Remova parte da carga do terminal 50, quando a alimentação de 10 V estiver sobrecarregada. Máximo 15 mA ou mínimo 590 Ω.

Um curto circuito em um potenciômetro conectado ou fiação incorreta do potenciômetro pode causar essa condição.

Resolução de Problemas

- Remova a fiação do terminal 50.
- Se a advertência desaparecer, o problema está na fiação do cliente.
- Se a advertência continuar, substitua o cartão de controle.

ADVERTÊNCIA/ALARME 2, Erro live zero

Esta advertência ou alarme aparece somente se programado no *parâmetro 6-01 Função Timeout do Live Zero*. O sinal em 1 das entradas analógicas está abaixo de 50% do valor mínimo programado para a entrada. Fiação rompida ou sinais de um dispositivo defeituoso causam essa condição.

Solução de Problemas

- Verifique as conexões em todos os terminais de entrada analógica. Os sinais dos terminais 53 e 54 do cartão de controle, terminal 55 comum. Os sinais dos terminais 11 e 12 do MCB 101 de E/S de Uso Geral, terminal 10 comum. Os sinais dos terminais 1, 3 e 5 do MCB 109 opcional de E/S analógica, terminais 2, 4 e 6 comuns.
- Verifique se a programação do conversor de frequência e as configurações de chave correspondem ao tipo de sinal analógico.
- Execute uma teste de sinal do terminal de entrada.

ADVERTÊNCIA/ALARME 3, Sem motor

Nenhum motor conectado na saída do drive.

ADVERTÊNCIA/ALARME 4, Perda de fases de rede elétrica

Uma das fases está ausente, no lado da alimentação, ou o desbalanceamento da tensão de rede está muito alto. Esta mensagem também será exibida no caso de um defeito no retificador de entrada do conversor de frequência. As opções são programadas no *parâmetro 14-12 Função no Desbalanceamento da Rede*.

Solução de Problemas

- Verifique a tensão de alimentação e as correntes de alimentação do conversor de frequência.

ADVERTÊNCIA 5, Alta tensão do barramento CC

A tensão do barramento CC é mais alta que o limite de advertência de alta tensão. O limite depende das características nominais de tensão do conversor de frequência. A unidade ainda está ativa.

ADVERTÊNCIA 6, Baixa tensão do barramento CC

A tensão do barramento CC é mais baixa que o limite de advertência de baixa tensão. O limite depende das características nominais de tensão do conversor de frequência. A unidade ainda está ativa.

ADVERTÊNCIA/ALARME 7, Sobretensão CC

Se a tensão do barramento CC exceder o limite, o conversor de frequência desarma depois de algum tempo.

Solução de Problemas

- Conectar um resistor de freio.
- Prolongue o tempo de rampa.
- Altere o tipo de rampa.
- Ative as funções no *parâmetro 2-10 Função de Frenagem*.
- Aumente o *parâmetro 14-26 Atraso Desarme-Defeito Inversor*.

ADVERTÊNCIA/ALARME 8, Subtensão CC

Se a tensão do barramento CC cair abaixo do limite de subtensão, o conversor de frequência verifica se há alimentação de backup de 24 V CC conectada. Se não houver alimentação de backup de 24 V CC conectada, o conversor de frequência realiza o desarme após um atraso

de tempo fixado. O atraso de tempo varia com a potência da unidade.

Resolução de Problemas

- Verifique se a tensão de alimentação corresponde à tensão no conversor de frequência.
- Execute um teste de tensão de entrada.
- Execute um teste de circuito de carga leve.

ADVERTÊNCIA/ALARME 9, Sobrecarga do inversor

O conversor de frequência está prestes a desligar devido a uma sobrecarga (corrente muito alta durante muito tempo). O contador de proteção térmica eletrônica do inversor emite uma advertência a 98% e desarma a 100% enquanto emite um alarme. O conversor de frequência *não pode* ser reinicializado antes do contador estar abaixo de 90%.

Resolução de Problemas

- Compare a corrente de saída mostrada no LCP com a corrente nominal do conversor de frequência.
- Compare a corrente de saída exibida no LCP com a corrente do motor medida.
- Mostrar a carga térmica no LCP e monitorar o valor. Ao funcionar acima das características nominais da corrente contínua do conversor de frequência, o contador deverá aumentar. Quando está funcionando abaixo das características nominais da corrente contínua do conversor de frequência, o contador deve diminuir.

ADVERTÊNCIA/ALARME 10, Temperatura de sobrecarga do motor

De acordo com a proteção térmica eletrônica (ETR), o motor está muito quente. Selecione se o conversor de frequência emite uma advertência ou um alarme quando o contador atingir 100% no *parâmetro 1-90 Proteção Térmica do Motor*. A falha ocorre quando a sobrecarga do motor excede 100% por muito tempo.

Solução de Problemas

- Verifique se o motor está superaquecendo.
- Verifique se o motor está sobrecarregado mecanicamente.
- Verifique se a corrente do motor programada no *parâmetro 1-24 Corrente do Motor* está correta.
- Confirme que os dados do motor nos parâmetros 1-20 a 1-25 estão programados corretamente.
- Se um ventilador externo for utilizado, verifique se ele está selecionado no *parâmetro 1-91 Ventilador Externo do Motor*.
- Executar a AMA no *parâmetro 1-29 Adaptação Automática do Motor (AMA)* ajusta o conversor de frequência ao motor com mais precisão e reduz a carga térmica.

ADVERTÊNCIA/ALARME 11, Superaquecimento do termistor do motor

O termistor pode estar desconectado. Selecione se o conversor de frequência emite uma advertência ou um alarme no *parâmetro 1-90 Proteção Térmica do Motor*.

Solução de Problemas

- Verifique se o motor está superaquecendo.
- Verifique se o motor está sobrecarregado mecanicamente.
- Verifique se o termistor está conectado corretamente entre o terminal 53 ou 54 (entrada de tensão analógica) e o terminal 50 (alimentação de +10 V), e se terminal para 53 ou 54 está programado para tensão. Verifique no *parâmetro 1-93 Fonte do Termistor* se está selecionado terminal 53 ou 54.
- Ao usar as entradas digitais 18 ou 19, verifique se o termistor está conectado corretamente entre o terminal 18 ou 19 (somente entrada digital PNP) e o terminal 50.
- Se for utilizado um sensor KTY, verifique se a conexão entre os terminais 54 e 55 está correta.
- Se estiver usando um interruptor térmico ou um termistor, verifique se a programação no *parâmetro 1-93 Fonte do Termistor* corresponde à fiação do sensor.

ADVERTÊNCIA/ALARME 12, Limite de torque

O torque excedeu o valor no *parâmetro 4-16 Limite de Torque do Modo Motor* ou o valor no *parâmetro 4-17 Limite de Torque do Modo Gerador*. O *Parâmetro 14-25 Atraso do Desarme no Limite de Torque* pode alterar isso de uma condição de somente advertência para uma advertência seguida de um alarme.

Solução de Problemas

- Se o limite de torque do motor for excedido durante a aceleração, prolongue o tempo de aceleração.
- Se o limite de torque do gerador for excedido durante a desaceleração, prolongue o tempo de desaceleração.
- Se o limite de torque ocorrer durante o funcionamento, aumente o limite de torque. Certifique-se de que o sistema possa operar com segurança em um torque maior.
- Verifique a aplicação para corrente excessiva consumida pelo motor.

ADVERTÊNCIA/ALARME 13, Sobrecorrente

O limite de corrente de pico do inversor (aprox. 200% da corrente nominal) foi excedido. A advertência dura aprox. 1,5 s, em seguida o conversor de frequência realiza o desarme e emite um alarme. Carga de choque ou aceleração rápida com altas cargas de inércia podem causar essa falha. Se o controle estendido de freio

mecânico estiver selecionado, o desarme pode ser reiniciado externamente.

Resolução de Problemas

- Remova a potência e verifique se o eixo do motor pode ser girado.
- Verifique se potência do motor é compatível com conversor de frequência.
- Verifique se os dados do motor estão corretos nos *parâmetros 1-20 a 1-25*.

ALARME 14, Falha no ponto de aterramento

Há corrente das fases de saída para o terra, no cabo entre o conversor de frequência e o motor ou no próprio motor ou no próprio motor.

Resolução de Problemas

- Remova a energia do conversor de frequência e repare a falha de aterramento.
- Verifique se existe falha de aterramento no motor medindo a resistência ao ponto de aterramento dos cabos de motor e do motor com um megômetro.
- Execute o teste do sensor de corrente.

ALARME 15, Incompatibilidade de hardware

Um opcional instalado não está funcionando com a placa de controle atual ou com o software.

Registre o valor dos seguintes parâmetros e entre em contato com o fornecedor Wilo local:

- *Parâmetro 15-40 Tipo do FC.*
- *Parâmetro 15-41 Seção de Potência.*
- *Parâmetro 15-42 Tensão.*
- *Parâmetro 15-43 Versão de Software.*
- *Parâmetro 15-45 String de Código Real.*
- *Parâmetro 15-49 ID do SW da Placa de Controle.*
- *Parâmetro 15-50 ID do SW da Placa de Potência.*
- *Parâmetro 15-60 Opcional Montado.*
- *Parâmetro 15-61 Versão de SW do Opcional (para cada slot opcional).*

ALARME 16, Curto-circuito

Há curto-circuito no motor ou na fiação do motor.

Resolução de Problemas

- Remova a alimentação do conversor de frequência e repare o curto circuito.

ADVERTÊNCIA/ALARME 17, Timeout da Control Word

Não há comunicação com o conversor de frequência.

A advertência só está ativa quando o *parâmetro 8-04 Função Timeout de Controle* NÃO está programado como [0] Off (Desligado).

Se o *parâmetro 8-04 Função Timeout de Controle* estiver programado para [5] Parada e desarme, uma advertência será exibida e o conversor de frequência desacelerará até desarmar; em seguida, um alarme será exibido.

Solução de Problemas

- Verifique as conexões no cabo de comunicação serial.
- Aumente o *parâmetro 8-03 Tempo de Timeout de Controle*.
- Verifique o funcionamento do equipamento de comunicação.
- Verifique a integridade da instalação baseado nos requisitos de EMC.

ADVERTÊNCIA/ALARME 22, Freio mecânico de elevação

Quando essa advertência estiver ativa, o LCP exibe o tipo de problema.

0 = A ref. de torque não foi atingida antes do timeout.

1 = Não houve feedback de freio antes de ocorrer o timeout.

ADVERTÊNCIA 23, Falha no ventilador interno

A função de advertência de ventilador é uma função de proteção extra que verifica se o ventilador está girando/instalado. A advertência de ventilador pode ser desabilitada no *parâmetro 14-53 Mon.Ventldr ([0] Desativado)*.

Resolução de Problemas

- Verifique a resistência do ventilador.
- Verifique os fusíveis para carga leve.

ADVERTÊNCIA 24, Falha no ventilador externo

A função de advertência de ventilador é uma função de proteção extra que verifica se o ventilador está girando/instalado. A advertência de ventilador pode ser desabilitada no *parâmetro 14-53 Mon.Ventldr ([0] Desativado)*.

Resolução de Problemas

- Verifique a resistência do ventilador.
- Verifique os fusíveis para carga leve.

ADVERTÊNCIA 25, Curto-circuito no resistor do freio

O resistor de frenagem é monitorado durante a operação. Se ocorrer um curto-circuito, a função de frenagem é desabilitada e a advertência é exibida. O conversor de frequência ainda está operacional, mas sem a função de frenagem. Remova a energia do conversor de frequência e substitua o resistor do freio (consulte *parâmetro 2-15 Verificação do Freio*).

ADVERTÊNCIA/ALARME 26, Limite de potência do resistor do freio

A potência transmitida ao resistor do freio é calculada como um valor médio dos últimos 120 s de tempo de operação. O cálculo é baseado na tensão do barramento CC e no valor de resistência do freio programado em *parâmetro 2-16 Corr Máx Frenagem CA*. A advertência estará ativa quando a frenagem dissipada for maior que 90% da potência de resistência de frenagem. Se [2] *Desarme* estiver selecionado em *parâmetro 2-13 Monitoramento da Potência d Frenagem*, o conversor de frequência realiza o desarme quando a energia de frenagem dissipada alcançar 100%.

ADVERTÊNCIA/ALARME 27, Defeito do circuito de frenagem

O transistor do freio é monitorado durante a operação. Se ocorrer curto-circuito, a função de frenagem é desativada e uma advertência é emitida. O conversor de frequência ainda está operacional, mas como o transistor do freio está em curto circuito, uma energia considerável é transmitida ao resistor do freio, mesmo se estiver inativo. Remova a energia do conversor de frequência e remova o resistor do freio.

Esse alarme/advertência também pode ocorrer se o resistor do freio superaquecer. Os terminais 104 e 106 estão disponíveis como entradas Klixon do resistor do freio, ver *Chave de Temperatura do Resistor do Freio no Guia de Design*.

ADVERTÊNCIA/ALARME 28, Verificação do freio falhou

O resistor do freio não está conectado ou não está funcionando.

Verifique *parâmetro 2-15 Verificação do Freio*.

ALARME 29, Temperatura do dissipador de calor

A temperatura máxima do dissipador de calor foi excedida. A falha de temperatura não reinicializa até a temperatura cair abaixo de uma definida temperatura do dissipador de calor. Os pontos de desarme e de reinicialização variam com base na capacidade de potência do conversor de frequência.

Resolução de Problemas

Verifique as seguintes condições:

- Temperatura ambiente muito alta.
- O cabo de motor é muito longo.
- A folga do fluxo de ar acima e abaixo do conversor de frequência está incorreta.
- Fluxo de ar bloqueado em volta do conversor de frequência.
- Ventilador do dissipador de calor danificado.
- Dissipador de calor sujo.

Esse alarme baseia-se na temperatura medida pelo sensor do dissipador de calor montado dentro dos módulos do IGBT.

Resolução de Problemas

- Verifique a resistência do ventilador.
- Verifique os fusíveis para carga leve.
- Verifique o sensor térmico do IGBT.

ALARME 30, Perda da fase U

A fase U do motor, entre o conversor de frequência e o motor, está ausente.

Resolução de Problemas

- Remova a energia do conversor de frequência e verifique a fase U do motor.

ALARME 31, Perda da fase V

A fase V do motor entre o conversor de frequência e o motor está ausente.

Resolução de Problemas

- Remova a energia do conversor de frequência e verifique a fase V do motor.

ALARME 32, Perda da fase W

A fase W do motor, entre o conversor de frequência e o motor, está ausente.

Resolução de Problemas

- Remova a energia do conversor de frequência e verifique a fase W do motor.

ALARME 33, Falha de Inrush

Houve excesso de energizações durante um curto intervalo de tempo. Deixe a unidade esfriar até a temperatura de operação.

ADVERTÊNCIA/ALARME 34, Falha de comunicação do Fieldbus

O fieldbus no cartão do opcional de comunicação não está funcionando.

ADVERTÊNCIA/ALARME 36, Falha de rede elétrica

Esta advertência/alarme só está ativa se a tensão de alimentação do conversor de frequência for perdida e o *parâmetro 14-10 Falh red elétr* NÃO estiver programado como [0] Sem função.

Solução de Problemas

- Verifique os fusíveis no conversor de frequência e a fonte de alimentação da rede elétrica para a unidade.

ALARME 38, Defeito interno

Quando ocorrer um defeito interno, é mostrado um número do código definido em *Tabela 7.4*.

Resolução de Problemas

- Ciclo de potência.
- Verifique se o opcional está instalado corretamente.
- Verifique se há fiação solta ou ausente.

Entre em contato com o fornecedor Wilo ou com o atendimento Wilo se necessário. Anote o número do código para outras orientações de resolução de problemas.

Número	Texto
0	A porta de comunicação serial não pode ser inicializada. Entre em contato com o fornecedor Wilo ou o Departamento de serviço da Wilo.
256-258	Os dados da EEPROM de potência estão incorretos ou são muito antigos.
512	Os dados da EEPROM da placa de controle estão incorretos ou são muito antigos.
513	Timeout de comunicação na leitura dos dados da EEPROM.
514	Timeout de comunicação na leitura dos dados da EEPROM.
515	O controle orientado a aplicação não consegue reconhecer os dados da EEPROM.

Número	Texto
516	Não foi possível gravar na EEPROM porque há um comando de gravação em execução.
517	O comando de gravação está em timeout.
518	Falha na EEPROM.
519	Dados de código de barras ausentes ou inválidos na EEPROM.
783	O valor do parâmetro está fora dos limites mínimo/máximo.
1024-1279	Falha ao enviar um telegrama CAN.
1281	Timeout do flash do processador de sinal digital.
1282	Incompatibilidade da versão do microsoftware de potência.
1283	Incompatibilidade da versão de dados da EEPROM de potência.
1284	Não foi possível ler a versão do software do processador de sinal digital.
1299	O SW do opcional no slot A é muito antigo.
1300	O SW do opcional no slot B é muito antigo.
1301	O software do opcional no slot C0 é muito antigo.
1302	O SW do opcional no slot C1 é muito antigo.
1315	O SW do opcional no slot A não é suportado (não permitido).
1316	O SW do opcional no slot B não é suportado (não permitido).
1317	O software do opcional no slot C0 não é suportado (não permitido).
1318	O SW do opcional no slot C1 não é suportado (não permitido).
1379	O opcional A não respondeu ao ser calculada a versão da plataforma.
1380	O opcional B não respondeu ao ser calculada a versão da plataforma.
1381	O opcional C0 não respondeu ao ser calculada a versão da plataforma.
1382	O opcional C1 não respondeu ao ser calculada a versão da plataforma.
1536	Foi registrada uma exceção no controle orientado da aplicação. Informações de correção de falhas gravados no LCP.
1792	O watchdog do DSP está ativo. Depuração dos dados da seção de potência, os dados de controle orientados ao motor não foram transferidos corretamente.
2049	Dados de potência reiniciados.
2064-2072	H081x: o opcional no slot x foi reiniciado.
2080-2088	H082x: o opcional no slot x emitiu uma espera de energização.
2096-2104	H983x: o opcional no slot x emitiu uma espera de energização legal.
2304	Não foi possível ler dados da EEPROM de potência.
2305	Versão do SW ausente da unidade de potência.
2314	Dados da unidade de potência ausentes da unidade de potência.
2315	Versão do SW ausente da unidade de potência.

Número	Texto
2316	lo_statepage ausente da unidade de potência.
2324	A configuração do cartão de potência está definida para estar incorreta na energização.
2325	Um cartão de potência parou de comunicar enquanto a energia de rede elétrica era aplicada.
2326	A configuração do cartão de potência está definida para estar incorreta após o atraso para os cartões de potência serem registrados.
2327	Muitos locais de cartão de potência estão registrados como presentes.
2330	As informações sobre a capacidade de potência entre os cartões de potência não coincidem.
2561	Nenhuma comunicação do DSP para o ATACD.
2562	Nenhuma comunicação do ATACD para o DSP (estado de funcionamento).
2816	Módulo da placa de controle de estouro de empilhamento.
2817	Tarefas lentas do planejador.
2818	Tarefas rápidas.
2819	Encadeamento de parâmetro.
2820	Estouro de empilhamento do LCP.
2821	Estouro da porta serial.
2822	Estouro da porta USB.
2836	cListMempool muito pequena.
3072–5122	O valor do parâmetro está fora dos seus limites.
5123	Opcional no slot A: Hardware incompatível com o hardware da placa de controle.
5124	Opcional no slot B: Hardware incompatível com o hardware da placa de controle.
5125	Opcional no slot C0: Hardware incompatível com o hardware da placa de controle.
5126	Opcional no slot C1: Hardware incompatível com o hardware da placa de controle.
5376–6231	Memória insuficiente.

Tabela 7.4 Números de código dos defeitos internos

ALARME 39, Sensor do dissipador de calor

Sem feedback do sensor de temperatura do dissipador de calor.

O sinal do sensor térmico do IGBT não está disponível no cartão de potência. O problema poderia estar no cartão de potência, no cartão do drive do gate ou no cabo tipo fita entre o cartão de potência e o cartão do drive do gate.

ADVERTÊNCIA 40, Sobrecarga do terminal de saída digital 27

Verifique a carga conectada ao terminal 27 ou remova a conexão de curto-circuito. Verifique o *parâmetro 5-00 Modo I/O Digital* e o *parâmetro 5-01 Modo do Terminal 27*.

ADVERTÊNCIA 41, Sobrecarga do terminal de saída digital 29

Verifique a carga conectada ao terminal 29 ou remova a conexão de curto-circuito. Verifique o *parâmetro 5-00 Modo I/O Digital* e o *parâmetro 5-02 Modo do Terminal 29*.

ADVERTÊNCIA 42, Sobrecarga da saída digital no X30/6 ou sobrecarga da saída digital no X30/7

Para X30/6, verifique a carga conectada ao X30/6 ou remova a conexão de curto-circuito. Verifique o *parâmetro 5-32 Terminal X30/6 Saída Digital*.

Para X30/7, verifique a carga conectada ao X30/7 ou remova a conexão de curto-circuito. Verifique o *parâmetro 5-33 Terminal X30/7 Saída Digital*.

ALARME 46, Alimentação do cartão de potência

A alimentação do cartão de potência está fora de faixa.

Há 3 alimentações energizadas pela fonte de alimentação de modo chaveado (SMPS) no cartão de potência: 24 V, 5 V, ± 18 V. Quando energizada com 24 V CC, com o opcional MCB 107 de alimentação de 24 V CC, somente as alimentações de 24 V e 5 V são monitoradas. Quando energizada com uma tensão de rede trifásica, todas as 3 alimentações são monitoradas.

ADVERTÊNCIA 47, Baixa alimentação de 24 V

A alimentação de 24 V CC é medida no cartão de controle. A fonte de alimentação de backup de 24 V CC pode estar sobrecarregada; se não for isso, entre em contato com o fornecedor da Wilo.

ADVERTÊNCIA 48, Baixa alimentação de 1,8 V

A alimentação CC de 1,8 V usada no cartão de controle está fora dos limites permitidos. A alimentação é medida no cartão de controle. Verifique se o cartão de controle está com defeito. Se houver um cartão opcional presente, verifique se existe uma condição de sobretensão.

ADVERTÊNCIA 49, Limite de velocidade

Quando a velocidade não estiver dentro da faixa especificada no *parâmetro 4-11 Lim. Inferior da Veloc. do Motor [RPM]* e no *parâmetro 4-13 Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM]*, o conversor de frequência mostra uma advertência. Quando a velocidade cair abaixo do limite especificado no *parâmetro 1-86 Velocidade de Desarme Baixa [RPM]* (exceto durante a partida ou quando estiver parando), o conversor de frequência desarma.

ALARME 50, Calibração AMA falhou

Entre em contato com o fornecedor Wilo ou o Departamento de serviço da Wilo.

ALARME 51, Verificação AMA da U_{nom} e da I_{nom}

As configurações da tensão do motor, corrente do motor e potência do motor estão erradas. Verifique as programações nos *parâmetros 1-20 a 1-25*.

ALARME 52, AMA low I_{nom}

A corrente do motor está muito baixa. Verifique as configurações.

ALARME 53, MtrGrandp/AMA

O motor é muito grande para a AMA operar.

ALARME 54, Mtr peq p/ AMA

O motor é muito pequeno para AMA operar.

ALARME 55, Parâmetro AMA fora da faixa

Os valores de parâmetro do motor estão fora da faixa aceitável. AMA não funciona.

ALARME 56, Interrup d AMA

O usuário interrompeu a AMA.

ALARME 57, Falha interna AMA

Tente reiniciar a AMA algumas vezes, até a AMA ser executada. Execuções repetidas podem aquecer o motor até um nível em que as resistências R_s e R_r são aumentadas. Normalmente isso não é crítico.

ALARME 58, Falha interna AMA

Entre em contato com o fornecedor Wilo.

ADVERTÊNCIA 59, Limite de corrente

A corrente está maior que o valor no *parâmetro 4-18 Limite de Corrente*. Certifique-se de que os dados do motor nos parâmetros 1-20 a 1-25 estão programados corretamente. Aumente o limite de corrente. Certifique-se de que o sistema pode operar com segurança em um limite mais elevado.

ADVERTÊNCIA 60, Bloqueio Externo

A função bloqueio externo foi ativada. Para retomar a operação normal:

1. Aplicar 24 V CC ao terminal programado para bloqueio externo.
2. Reinicialize o conversor de frequência via
 - 2a Comunicação serial.
 - 2b E/S digital.
 - 2c A tecla [Reset].

ADVERTÊNCIA 62, Frequência de saída no limite máximo

A frequência de saída está maior que o valor programado no *parâmetro 4-19 Freqüência Máx. de Saída*.

ADVERTÊNCIA 64, Limite de tensão

A combinação da carga e velocidade exige uma tensão do motor maior que a tensão do barramento CC real.

ADVERTÊNCIA/ALARME 65, Superaquecimento do cartão de controle

O cartão de controle atingiu sua temperatura de desarme de 75 °C (167 °F).

ADVERTÊNCIA 66, Temperatura baixa do dissipador de calor

O conversor de frequência está muito frio para operar. Esta advertência baseia-se no sensor de temperatura no módulo do IGBT. Além disso, uma corrente bem baixa pode ser fornecida ao conversor de frequência toda vez que o motor for parado programando o *parâmetro 2-00 Corrente de Hold CC/Preaquecimento* em 5% e o *parâmetro 1-80 Função na Parada*.

Solução de Problemas

- Verifique o sensor de temperatura.
- Verifique o fio do sensor entre o IGBT e o cartão do drive do gate.

ALARME 67, Configuração do módulo opcional foi alterada

Um ou mais opcionais foi acrescentado ou removido, desde o último desligamento. Verifique se a mudança de configuração é intencional e reinicialize a unidade.

ALARME 68, Parada segura ativada

O STO é ativado.

Resolução de Problemas

- Para retomar a operação normal, aplique 24 V CC ao terminal 37 e, em seguida, envie um sinal de reinicializar (via barramento, E/S digital ou pressionando [Reset]).

ALARME 69, Temperatura do cartão de potência

O sensor de temperatura no cartão de potência está muito quente ou muito frio.

Resolução de Problemas

- Verifique a operação dos ventiladores da porta.
- Verifique se há algum bloqueio nos filtros dos ventiladores da porta.
- Verifique se a placa da bucha está instalada corretamente nos conversores de frequência IP21/IP54 (NEMA 1/12).

ALARME 70, Configuração ilegal do FC

O cartão de controle e o cartão de potência são incompatíveis.

Resolução de Problemas

- Entre em contato com o fornecedor com o código do tipo da unidade na plaqueta de identificação e os números de peça dos cartões para verificar a compatibilidade.

ALARME 71, PTC 1 parada segura

O Safe Torque Off é ativado a partir do Cartão do Termistor do PTC MCB 112 (motor muito quente). A operação normal pode ser retomada quando o MCB 112 aplicar 24 V CC no T37 novamente (quando a temperatura do motor atingir um nível aceitável) e a entrada digital do MCB 112 for desativada. Quando isso ocorrer, um sinal de reinicialização deve ser enviado (via barramento, E/S digital ou pressionando [Reset]).

AVISO!

Se a nova partida automática estiver ativada, o motor poderá dar partida quando a falha for removida.

ALARME 72, Falha perigosa.

Safe Torque Off (STO) com bloqueio por desarme. Níveis de sinal inesperados no Safe Torque Off e na entrada digital do Cartão do Termistor do PTC MCB 112 VLT®.

ADVERTÊNCIA 73, Nova partida automática de parada segura

Safe Torque Off (STO). Com a nova partida automática ativada, o motor poderá dar partida quando a falha for removida.

ADVERTÊNCIA 76, Setup da unidade de potência

O número de unidades de potência requerido não é igual ao número de unidades de potência ativas detectado. Ao substituir um módulo de gabinete tamanho F, essa advertência ocorre se os dados específicos de potência no cartão de potência do módulo não correspondem ao restante do conversor de frequência. Se a conexão do cartão de potência for perdida, a unidade também aciona essa advertência.

Resolução de Problemas

- Confirme se a peça de reposição e o cartão de potência têm o número de peça correto.
- Garanta que os cabos de 44 pinos entre o MDCIC e cartões de potência estão montados corretamente.

ADVERTÊNCIA 77, Modo de potência reduzido

Essa advertência indica que o conversor de frequência está operando em modo de potência reduzida (isto é, menos do que o número permitido de seções do inversor). Essa advertência é gerada no ciclo de energização quando o conversor de frequência for programado para funcionar com menos inversores e permanece ligado.

ALARME 79, Configuração ilegal da seção de potência

O código de peça do cartão de escala não está correto ou não está instalado. Além disso, não foi possível instalar o conector MK102 no cartão de potência.

ALARME 80, Drive inicializado no valor padrão

As programações do parâmetro são inicializadas com as configurações padrão após um reset manual.

Resolução de Problemas

- Reinicializar a unidade para limpar o alarme.

ALARME 81, CSIV corrompido

O arquivo CSIV (Valores de inicialização específicos do cliente) tem erros de sintaxe.

ALARME 82, Erro de parâmetro do CSIV

CSIV (Valores de inicialização específicos do cliente) falhou na inicialização de um parâmetro.

ALARME 85, Falha perigosa do PB

Erro de PROFIBUS/PROFIsafe.

ALARME 92, Sem fluxo

Uma condição de fluxo zero foi detectada no sistema. *Parâmetro 22-23 Função Fluxo-Zero* está definido para alarme.

Resolução de Problemas

- Resolva os problemas do sistema e reinicialize o conversor de frequência após remover a falha.

ALARME 93, Bomba seca

Uma condição de fluxo zero no sistema com o conversor de frequência operando em alta velocidade pode indicar uma bomba seca. *Parâmetro 22-26 Função Bomba Seca* está programado para alarme.

Resolução de Problemas

- Resolva os problemas do sistema e reinicialize o conversor de frequência após remover a falha.

ALARME 94, Final da curva

O feedback é menor que o setpoint. Essa condição pode indicar vazamento no sistema. *Parâmetro 22-50 Função Final de Curva* está definido para alarme.

Resolução de Problemas

- Resolva os problemas do sistema e reinicialize o conversor de frequência após remover a falha.

ALARME 95, Correia partida

O torque está abaixo do nível de torque programado para carga zero, indicando uma correia partida. *Parâmetro 22-60 Função Correia Partida* está programado para alarme.

Resolução de Problemas

- Resolva os problemas do sistema e reinicialize o conversor de frequência após remover a falha.

ALARME 100, Falha de Limite de Derag

O recurso *Deragging* falhou durante a execução. Verifique se há bloqueio impulsor da bomba.

ADVERTÊNCIA/ALARME 104, Falha do ventilador de mistura

O monitor do ventilador verifica se o ventilador está funcionando durante a energização do conversor de frequência ou sempre que o ventilador de mistura estiver ligado. Se o ventilador não estiver em operação, a falha é anunciada. A falha do ventilador de mistura pode ser configurada como uma advertência ou como desarme por alarme através do *parâmetro 14-53 Mon.Ventldr*.

Resolução de Problemas

- Energize o conversor de frequência para determinar se a advertência/alarme retorna.

ADVERTÊNCIA 250, Nova peça de reposição

Um componente do conversor de frequência foi substituído. Para retomar a operação normal, reinicialize o conversor de frequência.

ADVERTÊNCIA 251, Novo código do tipo

O cartão de potência ou outros componentes foram substituídos e o código do tipo foi alterado.

Resolução de Problemas

- Reinicialize para remover a advertência e retomar a operação normal.

7.5 Resolução de Problemas

Sintoma	Causa possível	Teste	Solução
Display escuro/Sem função	Energia de entrada ausente.	Consulte o <i>Tabela 4.3</i> .	Verifique a fonte de alimentação de entrada.
	Fusíveis ausentes ou abertos, ou disjuntores desarmados.	Consulte <i>Fusíveis abertos e disjuntores desarmados</i> nesta tabela para ver as possíveis causas.	Siga as recomendações fornecidas.
	Sem energia no LCP.	Verifique se o cabo do LCP está conectado corretamente ou danificado.	Substitua o cabo de conexão ou do LCP com defeito.
	Curto-circuito na voltagem de controle (terminal 12 ou 50) ou nos terminais de controle.	Verifique a tensão de controle de 24 V que alimenta os terminais 12/13 a 20-39 ou de 10 V que alimenta os terminais 50-55.	Conecte os terminais corretamente.
	LCP incompatível.	-	Use somente LCP 101 (N/P 130B1124) ou LCP 102 (N/P 130B1107).
	Configuração de contraste errada.	-	Pressione [Status] + [▲]/[▼] para ajustar o contraste.
	O display (LCP) está com defeito.	Teste usando um LCP diferente.	Substitua o cabo de conexão ou do LCP com defeito.
	Falha na fonte de tensão interna ou SMPS com defeito.	-	Entre em contato com o fornecedor.
Display intermitente	Alimentação sobrecarregada (SMPS) devido a uma fiação de controle incorreta ou a uma falha interna do conversor de frequência.	Para solucionar um problema na fiação de controle, desconecte toda a fiação de controle removendo os blocos de terminais.	Se o display continuar aceso, o problema está na fiação de controle. Verifique a fiação para ver se há curto-circuitos ou conexões incorretas. Se o display continuar cortando, siga o procedimento para display escuro.
Motor não funciona	O interruptor de serviço está aberto ou está faltando uma conexão do motor.	Verifique se o motor está conectado e se a conexão não está interrompida (por um interruptor de serviço ou outro dispositivo).	Conecte o motor e verifique o interruptor do serviço.
	Não há energia da rede elétrica com o cartão opcional de 24 V CC.	Se o display estiver funcionando, mas não houver saída, verifique se a energia da rede elétrica está sendo aplicada ao conversor de frequência.	Aplique energia da rede elétrica para operar a unidade.
	Parada do LCP.	Verifique se [Off] foi pressionado.	Pressione [Auto On] ou [Hand On] (dependendo do modo de operação) para operar o motor.
	Sinal de partida ausente (Standby).	Verifique o <i>parâmetro 5-10 Terminal 18 Entrada Digital</i> para obter a configuração correta para o terminal 18 (use a configuração padrão).	Aplique um sinal de partida válido para dar partida no motor.
	Sinal de parada por inércia do motor ativo (Parada por inércia).	Verifique o <i>parâmetro 5-12 Terminal 27, Entrada Digital</i> para obter a configuração correta para o terminal 27 (use a configuração padrão).	Aplique 24 V no terminal 27 ou programe esse terminal para <i>Sem operação</i> .
	Fonte de sinal de referência errada.	Verifique: <ul style="list-style-type: none"> • O sinal de referência: Referência local, remota ou do barramento. • A referência predefinida. • A conexão do terminal. • A escala dos terminais. • A disponibilidade de sinal de referência. 	Programe as configurações corretas. Verifique o <i>parâmetro 3-13 Tipo de Referência</i> . Configure a referência predefinida ativa no <i>grupo do parâmetro 3-1* Referências</i> .

Sintoma	Causa possível	Teste	Solução
Motor girando no sentido errado	Limite de rotação do motor.	Verifique se o <i>parâmetro 4-10 Sentido de Rotação do Motor</i> está programado corretamente.	Programa as configurações corretas.
	Sinal de reversão ativo.	Verifique se há um comando de reversão programado para o terminal no <i>grupo do parâmetro 5-1* Entradas Digitais</i> .	Desative o sinal de reversão.
	Conexão errada das fases do motor.	–	Consulte <i>capítulo 5.5 Verificando a rotação do motor</i> .
O motor não está alcançando a velocidade máxima	Limites de frequência configurados incorretamente.	Verifique os limites de saída em <i>parâmetro 4-13 Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM]</i> , <i>parâmetro 4-14 Lim. Superior da Veloc do Motor [Hz]</i> e <i>parâmetro 4-19 Frequência Máx. de Saída</i> .	Programa os limites corretos.
	Sinal de entrada de referência não escalonado corretamente.	Verifique a escala de sinal da entrada de referência no <i>grupo do parâmetro 6-0* Modo E/S Analógico</i> e no <i>grupo do parâmetro 3-1* Referências</i> . Verifique os limites de referência no <i>grupo do parâmetro 3-0* Limits de Referênc.</i>	Programa as configurações corretas.
Velocidade instável do motor	Programações de parâmetros possivelmente incorretas.	Verifique as configurações de todos os parâmetros do motor, incluindo todas as configurações de compensação do motor. Para operação de malha fechada, verifique as configurações do PID.	Verifique as programações no <i>grupo do parâmetro 1-6* Prog Dep. Carga</i> . Para operação de malha fechada, verifique as programações no <i>grupo do parâmetro 20-0* Feedback</i> .
Motor funciona áspero	Possível sobremagnetização.	Verifique em todos os parâmetros do motor se há programações incorretas.	Verifique as configurações do motor nos <i>grupos de parâmetro 1-2* Dados do Motor</i> , <i>1-3* Dados Avanç d Motr</i> e <i>1-5* Prog Indep Carga</i> .
Motor não freia	Programações possivelmente incorretas nos parâmetros do freio. Tempos de desaceleração possivelmente muito curtos.	Verifique os parâmetros do freio. Verifique as configurações de tempo de rampa.	Verifique os <i>grupos de parâmetro 2-0* Freio CC</i> e <i>3-0* Limits de Referênc.</i>
Fusíveis abertos ou disjuntores desarmados	Curto-circuito entre fases.	O motor ou o painel tem um curto-circuito entre fases. Verifique o motor e o painel quanto a curto-circuitos entre as fases.	Elimine qualquer curto-circuito detectado.
	Sobrecarga do motor.	O motor está sobrecarregado em relação à aplicação.	Execute um teste de partida e verifique se a corrente do motor está dentro das especificações. Se a corrente do motor exceder a corrente de carga total indicada na plaqueta de identificação, o motor pode funcionar apenas com carga reduzida. Revise as especificações de acordo com a aplicação.
	Conexões soltas.	Faça uma verificação antes da partida para ver se há conexões soltas.	Aperte todas as conexões soltas.
Desbalanceamento da corrente da rede elétrica >3%	Problema com a energia da rede elétrica (consulte a descrição do <i>alarme 4, Perda de fase Elétr</i>).	Rotacione os cabos da energia de entrada no conversor de frequência 1 posição: A para B, B para C, C para A.	Se a perna desbalanceada acompanhar o fio, trata-se de um problema de energia. Verifique a alimentação de rede elétrica.
	Problema com o conversor de frequência.	Rotacione os cabos da energia de entrada no conversor de frequência 1 posição: A para B, B para C, C para A.	Se a perna desbalanceada continuar no mesmo terminal de entrada, trata-se de um problema na unidade. Entre em contato com o fornecedor.

Sintoma	Causa possível	Teste	Solução
Desbalanceamento da corrente do motor >3%	Problema com o motor ou com a fiação do motor.	Rotacione os cabos de saída do motor 1 posição: U para V, V para W, W para U.	Se a perna desbalanceada acompanhar o fio, trata-se de um problema no motor ou na fiação do motor. Verifique o motor e a fiação do motor.
	Problema com o conversor de frequência.	Rotacione os cabos de saída do motor 1 posição: U para V, V para W, W para U.	Se a perna desbalanceada continuar no mesmo terminal de saída, trata-se de um problema no conversor de frequência. Entre em contato com o fornecedor do Wilo.
Problemas de aceleração do conversor de frequência	Os dados do motor foram inseridos incorretamente.	Se ocorrerem advertências ou alarmes, consulte <i>capítulo 7.4 Lista das advertências e alarmes</i> . Verifique se os dados do motor foram inseridos corretamente.	Aumente o tempo de aceleração no <i>parâmetro 3-41 Tempo de Aceleração da Rampa 1</i> . Aumente o limite de corrente no <i>parâmetro 4-18 Limite de Corrente</i> . Aumente o limite de torque no <i>parâmetro 4-16 Limite de Torque do Modo Motor</i> .
Problemas de desaceleração do conversor de frequência	Os dados do motor foram inseridos incorretamente.	Se ocorrerem advertências ou alarmes, consulte <i>capítulo 7.4 Lista das advertências e alarmes</i> . Verifique se os dados do motor foram inseridos corretamente.	Aumente o tempo de desaceleração no <i>parâmetro 3-42 Tempo de Desaceleração da Rampa 1</i> . Ative o controle de sobretensão no <i>parâmetro 2-17 Controle de Sobretensão</i> .
Ruído acústico ou vibração	Ressonâncias.	Evite frequências críticas usando os parâmetros no <i>grupo do parâmetro 4-6* Bypass de Velocidd</i> .	Verifique se o ruído e/ou a vibração foram reduzidos até um limite aceitável.
		Desative a sobremodulação no <i>parâmetro 14-03 Sobremodulação</i> .	
		Altere o padrão de chaveamento e a frequência no <i>grupo do parâmetro 14-0* Chveamnt d Invsr</i> .	
		Aumente o amortecimento da ressonância no <i>parâmetro 1-64 Amortecimento da Ressonância</i> .	

Tabela 7.5 Solução de Problemas

8 Especificações

8.1 Dados Elétricos

8.1.1 Alimentação de Rede Elétrica 1x200-240 V CA

Designação de tipo	P1K1	P1K5	P2K2	P3K0	P3K7	P5K5	P7K5	P15K	P22K
Potência no Eixo Típica [kW]	1,1	1,5	2,2	3,0	3,7	5,5	7,5	15	22
Potência no eixo típica a 240 V [hp]	1,5	2,0	2,9	4,0	4,9	7,5	10	20	30
Características nominais de proteção IP20/Chassi	A3	–	–	–	–	–	–	–	–
Características nominais de proteção IP21/Tipo 1	–	B1	B1	B1	B1	B1	B2	C1	C2
Características nominais de proteção IP55/Tipo 12	A5	B1	B1	B1	B1	B1	B2	C1	C2
Características nominais de proteção IP66/NEMA 4X	A5	B1	B1	B1	B1	B1	B2	C1	C2
Corrente de saída									
Contínua (3x200–240 V) [A]	6,6	7,5	10,6	12,5	16,7	24,2	30,8	59,4	88
Intermitente (3x200–240 V) [A]	7,3	8,3	11,7	13,8	18,4	26,6	33,4	65,3	96,8
Contínua kVA a 208 V [kVA]	2,4	2,7	3,8	4,5	6,0	8,7	11,1	21,4	31,7
Corrente de entrada máxima									
Contínua (1x200–240 V) [A]	12,5	15	20,5	24	32	46	59	111	172
Intermitente (1x200–240 V) [A]	13,8	16,5	22,6	26,4	35,2	50,6	64,9	122,1	189,2
Pré-fusíveis máximos [A]	20	30	40	40	60	80	100	150	200
Especificações adicionais									
Seção transversal máxima do cabo (rede elétrica, motor, freio) [mm ² (AWG)]	0,2–4 (4–10)					10 (7)	35 (2)	50 (1/0)	95 (4/0)
Máxima seção transversal do cabo de rede elétrica com chave de desconexão [mm ² (AWG)]	5,26 (10)	16 (6)	16 (6)	16 (6)	16 (6)	16 (6)	25 (3)	50 (1/0)	2 x 50 (2 x 1/0) ^{9) 10)}
Máxima seção transversal do cabo de rede elétrica sem chave de desconexão [mm ² (AWG)]	5,26 (10)	16 (6)	16 (6)	16 (6)	16 (6)	16 (6)	25 (3)	50 (1/0)	95 (4/0)
Características nominais de temperatura do isolamento do cabo [°C (°F)]	75 (167)	75 (167)	75 (167)	75 (167)	75 (167)	75 (167)	75 (167)	75 (167)	75 (167)
Perda de energia estimada ³⁾ na carga nominal máxima [W] ⁴⁾	44	30	44	60	74	110	150	300	440
Eficiência ⁵⁾	0,98	0,98	0,98	0,98	0,98	0,98	0,98	0,98	0,98

Tabela 8.1 Alimentação de Rede Elétrica 1x200-240 V CA, Sobrecarga Normal de 110% durante 1 minuto, P1K1-P22K

8.1.2 Alimentação de Rede Elétrica 3x200–240 V CA

Designação de tipo	PK25		PK37		PK55		PK75	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Sobrecarga normal/alta ¹⁾								
Potência no Eixo Típica [kW]	0,25		0,37		0,55		0,75	
Potência no eixo típica a 208 V [hp]	0,34		0,5		0,75		1	
Características nominais de proteção IP20/Chassi ⁶⁾ Características nominais de proteção IP21/Tipo 1	A2		A2		A2		A2	
Características nominais de proteção IP55/Tipo 12 Características nominais de proteção IP66/NEMA 4X	A4/A5		A4/A5		A4/A5		A4/A5	
Corrente de saída								
Contínua (3x200–240 V) [A]	1,8		2,4		3,5		4,6	
Intermitente (3x200–240 V) [A]	2,7	2,0	3,6	2,6	5,3	3,9	6,9	5,1
Contínua kVA a 208 V [kVA]	0,65		0,86		1,26		1,66	
Corrente de entrada máxima								
Contínua (3x200–240 V) [A]	1,6		2,2		3,2		4,1	
Intermitente (3x200–240 V) [A]	2,4	1,8	3,3	2,4	4,8	3,5	6,2	4,5
Pré-fusíveis máximos [A]	10		10		10		10	
Especificações adicionais								
Seção transversal máxima do cabo ²⁾ de rede elétrica, motor, freio e Load Sharing [mm ² (AWG)]	4, 4, 4 (12, 12, 12) (mínimo 0,2 (24))							
Seção transversal máxima do cabo ²⁾ de desconexão da rede elétrica [mm ² (AWG)]	6, 4, 4 (10, 12, 12)							
Perda de energia estimada ³⁾ na carga nominal máxima [W(hp)] ⁴⁾	21 (0,03)		29 (0,04)		42 (0,06)		54 (0,07)	
Eficiência ⁵⁾	0,94		0,94		0,95		0,95	

Tabela 8.2 Alimentação de Rede Elétrica 3x200–240 V CA, PK25–PK75

Designação de tipo	P1K1		P1K5		P2K2		P3K0		P3K7	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Sobrecarga normal/alta ¹⁾	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Potência no Eixo Típica [kW]	1,1		1,5		2,2		3,0		3,7	
Potência no eixo típica a 208 V [hp]	1,5		2		3		4		5	
Características nominais de proteção IP20/Chassi ⁶⁾	A2		A2		A2		A3		A3	
Características nominais de proteção IP21/Tipo 1	A2		A2		A2		A3		A3	
Características nominais de proteção IP55/Tipo 12	A4/A5		A4/A5		A4/A5		A5		A5	
Características nominais de proteção IP66/NEMA 4X	A4/A5		A4/A5		A4/A5		A5		A5	
Corrente de saída										
Contínua (3x200–240 V) [A]	6,6		7,5		10,6		12,5		16,7	
Intermitente (3x200–240 V) [A]	9,9	7,3	11,3	8,3	15,9	11,7	18,8	13,8	25	18,4
Contínua kVA a 208 V [kVA]	2,38		2,70		3,82		4,50		6,00	
Corrente de entrada máxima										
Contínua (3x200–240 V) [A]	5,9		6,8		9,5		11,3		15,0	
Intermitente (3x200–240 V) [A]	8,9	6,5	10,2	7,5	14,3	10,5	17,0	12,4	22,5	16,5
Pré-fusíveis máximos [A]	20		20		20		32		32	
Especificações adicionais										
Seção transversal máxima do cabo ²⁾ de rede elétrica, motor, freio e Load Sharing [mm ² (AWG)]	4, 4, 4 (12, 12, 12) (mínimo 0,2 (24))									
Seção transversal máxima do cabo ²⁾ de desconexão da rede elétrica [mm ²] [(AWG)]	6, 4, 4 (10, 12, 12)									
Perda de energia estimada ³⁾ na carga nominal máxima [W(hp)] ⁴⁾	63 (0,09)		82 (0,11)		116 (0,16)		155 (0,21)		185 (0,25)	
Eficiência ⁵⁾	0,96		0,96		0,96		0,96		0,96	

Tabela 8.3 Alimentação de Rede Elétrica 3x200–240 V CA, P1K1–P3K7

Designação de tipo	P5K5		P7K5		P11K		P15K	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Sobrecarga normal/alta ¹⁾	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Potência no Eixo Típica [kW]	3,7	5,5	5,5	7,5	7,5	11	11	15
Potência no eixo típica a 208 V [hp]	5,0	7,5	7,5	10	10	15	15	20
IP20/Chassi ⁷⁾	B3		B3		B3		B4	
Características nominais de proteção IP21/Tipo 1	B1		B1		B1		B2	
Características nominais de proteção IP55/Tipo 12	B1		B1		B1		B2	
Características nominais de proteção IP66/NEMA 4X	B1		B1		B1		B2	
Corrente de saída								
Contínua (3x200–240 V) [A]	16,7	24,2	24,2	30,8	30,8	46,2	46,2	59,4
Intermitente (3x200–240 V) [A]	26,7	26,6	38,7	33,9	49,3	50,8	73,9	65,3
Contínua kVA a 208 V [kVA]	6,0	8,7	8,7	11,1	11,1	16,6	16,6	21,4
Corrente de entrada máxima								
Contínua (3x200–240 V) [A]	15,0	22,0	22,0	28,0	28,0	42,0	42,0	54,0
Intermitente (3x200–240 V) [A]	24,0	24,2	35,2	30,8	44,8	46,2	67,2	59,4
Pré-fusíveis máximos [A]	63		63		63		80	
Especificações adicionais								
IP20 seção transversal máxima do cabo ²⁾ para rede elétrica, freio, motor e Load Sharing [mm ² (AWG)]	10, 10, – (8, 8, –)		10, 10, – (8, 8, –)		10, 10, – (8, 8, –)		35, –, – (2, –, –)	
Características nominais de proteção IP21 seção transversal máxima do cabo ²⁾ de rede elétrica, freio e Load Sharing [mm ² (AWG)]	16, 10, 16 (6, 8, 6)		16, 10, 16 (6, 8, 6)		16, 10, 16 (6, 8, 6)		35, –, – (2, –, –)	
Características nominais de proteção IP21 seção transversal máxima do cabo ²⁾ do motor [mm ² (AWG)]	10, 10, – (8, 8, –)		10, 10, – (8, 8, –)		10, 10, – (8, 8, –)		35, 25, 25 (2, 4, 4)	
Seção transversal máxima do cabo ²⁾ de desconexão da rede elétrica [mm ² (AWG)]	16, 10, 10 (6, 8, 8)						35 (2)	
Perda de energia estimada ³⁾ na carga nominal máxima [W(hp)] ⁴⁾	239 (0,33)	310 (0,42)	239 (0,33)	310 (0,42)	371 (0,51)	514 (0,7)	463 (0,63)	602 (0,82)
Eficiência ⁵⁾	0,96		0,96		0,96		0,96	

Tabela 8.4 Alimentação de Rede Elétrica 3x200–240 V CA, P5K5–P15K

Designação de tipo	P18K		P22K		P30K		P37K		P45K	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Sobrecarga normal/alta ¹⁾										
Potência no Eixo Típica [kW]	15	18,5	18,5	22	22	30	30	37	37	45
Potência no eixo típica a 208 V [hp]	20	25	25	30	30	40	40	50	50	60
Características nominais de proteção IP20/ Chassi ⁷⁾	B4		C3		C3		C4		C4	
Características nominais de proteção IP21/ Tipo 1	C1		C1		C1		C2		C2	
Características nominais de proteção IP55/ Tipo 12										
Características nominais de proteção IP66/ NEMA 4X										
Corrente de saída										
Contínua (3x200–240 V) [A]	59,4	74,8	74,8	88,0	88,0	115	115	143	143	170
Intermitente (3x200–240 V) [A]	89,1	82,3	112	96,8	132	127	173	157	215	187
Contínua kVA a 208 V [kVA]	21,4	26,9	26,9	31,7	31,7	41,4	41,4	51,5	51,5	61,2
Corrente de entrada máxima										
Contínua (3x200–240 V) [A]	54,0	68,0	68,0	80,0	80,0	104	104	130	130	154,0
Intermitente (3x200–240 V) [A]	81,0	74,8	102	88,0	120	114	156	143	195	169,0
Pré-fusíveis máximos [A]	125		125		160		200		250	
Especificações adicionais										
Características nominais de proteção IP20 seção transversal máxima do cabo de rede elétrica, freio, motor e Load Sharing [mm ² (AWG)]	35 (2)		50 (1)		50 (1)		150 (300 MCM)		150 (300 MCM)	
Características nominais de proteção IP21, IP55, IP66 seção transversal máxima do cabo de rede elétrica e motor [mm ² (AWG)]	50 (1)		50 (1)		50 (1)		150 (300 MCM)		150 (300 MCM)	
Características nominais de proteção IP21, IP55, IP66 seção transversal máxima do cabo de freio e Load Sharing [mm ² (AWG)]	50 (1)		50 (1)		50 (1)		95 (3/0)		95 (3/0)	
Seção transversal máxima do cabo ²⁾ de desconexão [mm ² (AWG)]			50, 35, 35 (1, 2, 2)				95, 70, 70 (3/0, 2/0, 2/0)		185, 150, 120 (350 MCM, 300 MCM, 4/0)	
Perda de energia estimada ³⁾ na carga nominal máxima [W(hp)] ⁴⁾	624 (0,85)	737 (1)	740 (1)	845 (1,2)	874 (1,2)	1140 (1,6)	1143 (1,6)	1353 (1,8)	1400 (1,9)	1636 (2,2)
Eficiência ⁵⁾	0,96		0,97		0,97		0,97		0,97	

Tabela 8.5 Alimentação de Rede Elétrica 3x200–240 V CA, P18K–P45K

8.1.3 Alimentação de Rede Elétrica 1x380–480 V CA

Designação de tipo	P7K5	P11K	P18K	P37K
Potência no Eixo Típica [kW]	7,5	11	18,5	37
Potência no eixo típica a 240 V [hp]	10	15	25	50
Características nominais de proteção IP21/Tipo 1	B1	B2	C1	C2
Características nominais de proteção IP55/Tipo 12	B1	B2	C1	C2
Características nominais de proteção IP66/NEMA 4X	B1	B2	C1	C2
Corrente de saída				
Contínua (3x380–440 V) [A]	16	24	37,5	73
Intermitente (3x380–440 V) [A]	17,6	26,4	41,2	80,3
Contínua (3 x 441–480 V) [A]	14,5	21	34	65
Intermitente (3x441–480 V) [A]	15,4	23,1	37,4	71,5
Contínua kVA a 400 V [kVA]	11,0	16,6	26	50,6
Contínua kVA a 460 V [kVA]	11,6	16,7	27,1	51,8
Corrente de entrada máxima				
Contínua (1x380–440 V) [A]	33	48	78	151
Intermitente (1x380–440 V) [A]	36	53	85,5	166
Contínua (1x441–480 V) [A]	30	41	72	135
Intermitente (1x441–480 V) [A]	33	46	79,2	148
Pré-fusíveis máximos [A]	63	80	160	250
Especificações adicionais				
Seção transversal máxima do cabo de rede elétrica, motor e freio [mm ²] (AWG)]	10 (7)	35 (2)	50 (1/0)	120 (4/0)
Perda de energia estimada ³⁾ na carga nominal máxima [W(hp)] ⁴⁾	300 (0,41)	440 (0,6)	740 (1)	1480 (2)
Eficiência ⁵⁾	0,96	0,96	0,96	0,96

Tabela 8.6 Alimentação de Rede Elétrica 1x380-480 V CA - Sobrecarga Normal de 110% durante 1 minuto, P7K5-P37K

8.1.4 Alimentação de rede elétrica 3x380–480 V CA

Designação de tipo	PK37		PK55		PK75		P1K1		P1K5	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Sobrecarga normal/alta ¹⁾										
Potência no Eixo Típica [kW]	0,37		0,55		0,75		1,1		1,5	
Potência no eixo típica a 460 V [hp]	0,5		0,75		1,0		1,5		2,0	
Características nominais de proteção IP20/Chassi ⁶⁾	A2		A2		A2		A2		A2	
Características nominais de proteção IP55/Tipo 12 Características nominais de proteção IP66/NEMA 4X	A4/A5		A4/A5		A4/A5		A4/A5		A4/A5	
Corrente de saída										
Contínua (3x380–440 V) [A]	1,3		1,8		2,4		3,0		4,1	
Intermitente (3x380–440 V) [A]	2,0	1,4	2,7	2,0	3,6	2,6	4,5	3,3	6,2	4,5
Contínua (3 x 441–480 V) [A]	1,2		1,6		2,1		2,7		3,4	
Intermitente (3x441–480 V) [A]	1,8	1,3	2,4	1,8	3,2	2,3	4,1	3,0	5,1	3,7
Contínua kVA a 400 V [kVA]	0,9		1,3		1,7		2,1		2,8	
Contínua kVA a 460 V [kVA]	0,9		1,3		1,7		2,4		2,7	
Corrente de entrada máxima										
Contínua (3x380–440 V) [A]	1,2		1,6		2,2		2,7		3,7	
Intermitente (3x380–440 V) [A]	1,8	1,3	2,4	1,8	3,3	2,4	4,1	3,0	5,6	4,1
Contínua (3 x 441–480 V) [A]	1,0		1,4		1,9		2,7		3,1	
Intermitente (3x441–480 V) [A]	1,5	1,1	2,1	1,5	2,9	2,1	4,1	3,0	4,7	3,4
Pré-fusíveis máximos [A]	10		10		10		10		10	
Especificações adicionais										
Características nominais de proteção IP20, IP21 seção transversal máxima do cabo ²⁾ de rede elétrica, motor, freio e Load Sharing [mm ² (AWG)]	4, 4, 4 (12, 12, 12) (mínimo 0,2 (24))									
Características nominais de proteção IP55, IP66 seção transversal máxima do cabo ²⁾ para rede elétrica, motor, freio e Load Sharing [mm ² (AWG)]	4, 4, 4 (12, 12, 12)									
Seção transversal máxima do cabo ²⁾ de desconexão [mm ² (AWG)]	6, 4, 4 (10, 12, 12)									
Perda de energia estimada ³⁾ na carga nominal máxima [W (hp)] ⁴⁾	35 (0,05)		42 (0,06)		46 (0,06)		58 (0,08)		62 (0,08)	
Eficiência ⁵⁾	0,93		0,95		0,96		0,96		0,97	

Tabela 8.7 Alimentação de Rede Elétrica 3x380–480 V CA, PK37–P1K5

Designação de tipo	P2K2		P3K0		P4K0		P5K5		P7K5	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Sobrecarga normal/alta ¹⁾										
Potência no Eixo Típica [kW]	2,2		3,0		4,0		5,5		7,5	
Potência no eixo típica a 460 V [hp]	2,9		4,0		5,3		7,5		10	
Características nominais de proteção IP20/Chassi ⁶⁾	A2		A2		A2		A3		A3	
Características nominais de proteção IP55/Tipo 12 Características nominais de proteção IP66/NEMA 4X	A4/A5		A4/A5		A4/A5		A5		A5	
Corrente de saída										
Contínua (3x380–440 V) [A]	5,6		7,2		10		13		16	
Intermitente (3x380–440 V) [A]	8,4	6,2	10,8	7,9	15,0	11,0	19,5	14,3	24,0	17,6
Contínua (3 x 441–480 V) [A]	4,8		6,3		8,2		11		14,5	
Intermitente (3x441–480 V) [A]	7,2	5,3	9,5	6,9	12,3	9,0	16,5	12,1	21,8	16,0
Contínua kVA a 400 V [kVA]	3,9		5,0		6,9		9,0		11,0	
Contínua kVA a 460 V [kVA]	3,8		5,0		6,5		8,8		11,6	
Corrente de entrada máxima										
Contínua (3x380–440 V) [A]	5,0		6,5		9,0		11,7		14,4	
Intermitente (3x380–440 V) [A]	7,5	5,5	9,8	7,2	13,5	9,9	17,6	12,9	21,6	15,8
Contínua (3x441–480 V) [A]	4,3		5,7		7,4		9,9		13,0	
Intermitente (3x441–480 V) [A]	6,5	4,7	8,6	6,3	11,1	8,1	14,9	10,9	19,5	14,3
Pré-fusíveis máximos [A]	20		20		20		30		30	
Especificações adicionais										
Características nominais de proteção IP20, IP21 seção transversal máxima do cabo ²⁾ de rede elétrica, motor, freio e Load Sharing [mm ² (AWG)]	4, 4, 4 (12, 12, 12) (mínimo 0,2 (24))									
Características nominais de proteção IP55, IP66 seção transversal máxima do cabo ²⁾ para rede elétrica, motor, freio e Load Sharing [mm ² (AWG)]	4, 4, 4 (12, 12, 12)									
Seção transversal máxima do cabo ²⁾ de desconexão [mm ² (AWG)]	6, 4, 4 (10, 12, 12)									
Perda de energia estimada ³⁾ na carga nominal máxima [W (hp)] ⁴⁾	88 (0,12)		116 (0,16)		124 (0,17)		187 (0,25)		225 (0,31)	
Eficiência ⁵⁾	0,97		0,97		0,97		0,97		0,97	

Tabela 8.8 Alimentação de Rede Elétrica 3x380–480 V CA, P2K2–P7K5

Designação de tipo	P11K		P15K		P18K		P22K		P30K	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Sobrecarga normal/alta ¹⁾	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Potência no Eixo Típica [kW]	7,5	11	11	15	15	18,5	22,0	22,0	22,0	30
Potência no eixo típica a 460 V [hp]	10	15	15	20	20	25	30	30	30	40
Características nominais de proteção IP20/Chassi ⁷⁾	B3		B3		B3		B4			B4
Características nominais de proteção IP21/Tipo 1	B1		B1		B1		B2		B2	
Características nominais de proteção IP55/Tipo 12	B1		B1		B1		B2		B2	
Características nominais de proteção IP66/NEMA 4X	B1		B1		B1		B2		B2	
Corrente de saída										
Contínua (3x380–440 V) [A]	–	24	24	32	32	37,5	37,5	44	44	61
Intermitente (60 s sobrecarga) (3x380–440 V) [A]	–	26,4	38,4	35,2	51,2	41,3	60	48,4	70,4	67,1
Contínua (3 x 441–480 V) [A]	–	21	21	27	27	34	34	40	40	52
Intermitente (60 s sobrecarga) (3x441–480 V) [A]	–	23,1	33,6	29,7	43,2	37,4	54,4	44	64	61,6
Contínua kVA a 400 V [kVA]	–	16,6	16,6	22,2	22,2	26	26	30,5	30,5	42,3
Contínua kVA a 460 V [kVA]	–	16,7	16,7	21,5	21,5	27,1	27,1	31,9	31,9	41,4
Corrente de entrada máxima										
Contínua (3x380–440 V) [A]	–	22	22	29	29	34	34	40	40	55
Intermitente (60 s sobrecarga) (3x380–440 V) [A]	–	24,2	35,2	31,9	46,4	37,4	54,4	44	64	60,5
Contínua (3 x 441–480 V) [A]	–	19	19	25	25	31	31	36	36	47
Intermitente (60 s sobrecarga) (3x441–480 V) [A]	–	20,9	30,4	27,5	40	34,1	49,6	39,6	57,6	51,7
Pré-fusíveis máximos [A]	–	63		63		63		63		80
Especificações adicionais										
Características nominais de proteção IP21, IP55, IP66 seção transversal máxima do cabo ²⁾ de rede elétrica, freio e Load Sharing [mm ²] (AWG)]	16, 10, 16 (6, 8, 6)					35, –, – (2, –, –)				
Características nominais de proteção IP21, IP55, IP66 seção transversal máxima do cabo ²⁾ de motor [mm ²] (AWG)]	10, 10, – (8, 8, –)					35, 25, 25 (2, 4, 4)				
Características nominais de proteção IP20 seção transversal máxima do cabo ²⁾ de rede elétrica, freio, motor e Load Sharing [mm ²] (AWG)]	10, 10, – (8, 8, –)					35, –, – (2, –, –)				
Seção transversal máxima do cabo ²⁾ de desconexão [mm ²] (AWG)]	16, 10, 10 (6, 8, 8)									
Perda de energia estimada ³⁾ na carga nominal máxima [W (hp)] ⁴⁾	291 (0,4)	392 (0,53)	291 (0,4)	392 (0,53)	379 (0,52)	465 (0,63)	444 (0,61)	525 (0,72)	547 (0,75)	739 (1)
Eficiência ⁵⁾	0,98		0,98		0,98		0,98		0,98	

Tabela 8.9 Alimentação de Rede Elétrica 3x380–480 V CA, P11K–P30K

Designação de tipo	P37K		P45K		P55K		P75K		P90K	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Sobrecarga normal/alta ¹⁾	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Potência no Eixo Típica [kW]	30	37	37	45	45	55	55	75	75	90
Potência no eixo típica a 460 V [hp]	40	50	50	60	60	75	75	100	100	125
Características nominais de proteção IP20/Chassi ⁶⁾	B4		C3		C3		C4		C4	
Características nominais de proteção IP21/Tipo 1	C1		C1		C1		C2		C2	
Características nominais de proteção IP55/Tipo 12	C1		C1		C1		C2		C2	
Características nominais de proteção IP66/NEMA 4X										
Corrente de saída										
Contínua (3x380–440 V) [A]	61	73	73	90	90	106	106	147	147	177
Intermitente (60 s sobrecarga) (3x380–440 V) [A]	91,5	80,3	110	99	135	117	159	162	221	195
Contínua (3 x 441–480 V) [A]	52	65	65	80	80	105	105	130	130	160
Intermitente (60 s sobrecarga) (3x441–480 V) [A]	78	71,5	97,5	88	120	116	158	143	195	176
Contínua kVA a 400 V [kVA]	42,3	50,6	50,6	62,4	62,4	73,4	73,4	102	102	123
Contínua kVA a 460 V [kVA]	41,4	51,8	51,8	63,7	63,7	83,7	83,7	104	103,6	128
Corrente de entrada máxima										
Contínua (3x380–440 V) [A]	55	66	66	82	82	96	96	133	133	161
Intermitente (60 s sobrecarga) (3x380–440 V) [A]	82,5	72,6	99	90,2	123	106	144	146	200	177
Contínua (3 x 441–480 V) [A]	47	59	59	73	73	95	95	118	118	145
Intermitente (60 s sobrecarga) (3x441–480 V) [A]	70,5	64,9	88,5	80,3	110	105	143	130	177	160
Pré-fusíveis máximos [A]	100		125		160		250		250	
Especificações adicionais										
Características nominais de proteção IP20 seção transversal máxima do cabo de rede elétrica e motor [mm ² (AWG)]	35 (2)		50 (1)		50 (1)		150 (300 MCM)		150 (300 MCM)	
Características nominais de proteção IP20 seção transversal máxima do cabo de freio e Load Sharing [mm ² (AWG)]	35 (2)		50 (1)		50 (1)		95 (4/0)		95 (4/0)	
Características nominais de proteção IP21, IP55, IP66 seção transversal máxima do cabo de rede elétrica e motor [mm ² (AWG)]	50 (1)		50 (1)		50 (1)		150 (300 MCM)		150 (300 MCM)	
Características nominais de proteção IP21, IP55, IP66 seção transversal máxima do cabo de freio e Load Sharing [mm ² (AWG)]	50 (1)		50 (1)		50 (1)		95 (3/0)		95 (3/0)	
Seção transversal máxima do cabo ²⁾ de desconexão da rede elétrica [mm ² (AWG)]			50, 35, 35 (1, 2, 2)				95, 70, 70 (3/0, 2/0, 2/0)		185, 150, 120 (350 MCM, 300 MCM, 4/0)	
Perda de energia estimada ³⁾ na carga nominal máxima [W (hp)] ⁴⁾	570 (0,78)	698 (0,95)	697 (0,95)	843 (1,1)	891 (1,2)	1083 (1,5)	1022 (1,4)	1384 (1,9)	1232 (1,7)	1474 (2)
Eficiência ⁵⁾	0,98		0,98		0,98		0,98		0,99	

Tabela 8.10 Alimentação de Rede Elétrica 3x380–480 V CA, P37K–P90K

8.1.5 Alimentação de Rede Elétrica 3x525–600 V CA

Designação de tipo	PK75		P1K1		P1K5		P2K2	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Sobrecarga normal/alta ¹⁾								
Potência no Eixo Típica [kW]	0,75		1,1		1,5		2,2	
Potência no eixo típica [hp]	1		1,5		2		3	
Características nominais de proteção IP20/Chassi	A3		A3		A3		A3	
Características nominais de proteção IP21/Tipo 1	A3		A3		A3		A3	
Características nominais de proteção IP55/Tipo 12	A5		A5		A5		A5	
Corrente de saída								
Contínua (3x525-550 V) [A]	1,8		2,6		2,9		4,1	
Intermitente (3x525-550 V) [A]	2,7	2,0	3,9	2,9	4,4	3,2	6,2	4,5
Contínua (3x551-600 V) [A]	1,7		2,4		2,7		3,9	
Intermitente (3x551-600 V) [A]	2,6	1,9	3,6	2,6	4,1	3,0	5,9	4,3
KVA contínuo a 550 V [kVA]	1,7		2,5		2,8		3,9	
KVA contínuo a 550 V [kVA]	1,7		2,4		2,7		3,9	
Corrente de entrada máxima								
Contínua (3x525-600 V) [A]	1,7		2,4		2,7		4,1	
Intermitente (3x525-600 V) [A]	2,6	1,9	3,6	2,6	4,1	3,0	6,2	4,5
Pré-fusíveis máximos [A]	10		10		10		20	
Especificações adicionais								
Seção transversal máxima do cabo ²⁾ de rede elétrica, motor, freio e Load Sharing [mm ² ([AWG])]	4,4,4 (12,12,12) (mínimo 0,2 (24))							
Seção transversal máxima do cabo ²⁾ de desconexão da rede elétrica [mm ² (AWG)]	6,4,4 (10,12,12)							
Perda de energia estimada ³⁾ na carga nominal máxima [W (hp)] ⁴⁾	35 (0,05)		50 (0,07)		65 (0,09)		92 (0,13)	
Eficiência ⁵⁾	0,97		0,97		0,97		0,97	

Tabela 8.11 Alimentação de Rede Elétrica 3x525–600 V CA, PK75–P2K2

Designação de tipo	P3K0		P4K0		P5K5		P7K5	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Sobrecarga normal/alta ¹⁾								
Potência no Eixo Típica [kW]	3,0		4,0		5,5		7,5	
Potência no eixo típica [hp]	4		5		7,5		10	
Características nominais de proteção IP20/Chassi	A2		A2		A3		A3	
Características nominais de proteção IP21/Tipo 1								
IP55/Tipo 12	A5		A5		A5		A5	
Corrente de saída								
Contínua (3x525-550 V) [A]	5,2		6,4		9,5		11,5	
Intermitente (3x525-550 V) [A]	7,8	5,7	9,6	7,0	14,3	10,5	17,3	12,7
Contínua (3x551-600 V) [A]	4,9		6,1		9,0		11,0	
Intermitente (3x551-600 V) [A]	7,4	5,4	9,2	6,7	13,5	9,9	16,5	12,1
KVA contínuo a 550 V [kVA]	5,0		6,1		9,0		11,0	
KVA contínuo a 550 V [kVA]	4,9		6,1		9,0		11,0	
Corrente de entrada máxima								
Contínua (3x525-600 V) [A]	5,2		5,8		8,6		10,4	
Intermitente (3x525-600 V) [A]	7,8	5,7	8,7	6,4	12,9	9,5	15,6	11,4
Pré-fusíveis máximos [A]	20		20		32		32	
Especificações adicionais								
Seção transversal máxima do cabo ²⁾ de rede elétrica, motor, freio e Load Sharing [mm ² ([AWG])]	4,4,4 (12,12,12) (mínimo 0,2 (24))							
Seção transversal máxima do cabo ²⁾ de desconexão da rede elétrica [mm ² (AWG)]	6,4,4 (10,12,12)							
Perda de energia estimada ³⁾ na carga nominal máxima [W (hp)] ⁴⁾	122 (0,17)		145 (0,2)		195 (0,27)		261 (0,36)	
Eficiência ⁵⁾	0,97		0,97		0,97		0,97	

Tabela 8.12 Alimentação de Rede Elétrica 3x525-600 V CA, P3K0-P7K5

Designação de tipo	P11K		P15K		P18K		P22K		P30K		P37K	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Sobrecarga normal/alta ¹⁾	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Potência no Eixo Típica [kW]	7,5	11	11	15	15	18,5	18,5	22	22	30	30	37
Potência no eixo típica [hp]	10	15	15	20	20	25	25	30	30	40	40	50
Características nominais de proteção IP20/Chassi	B3		B3		B3		B4		B4		B4	
Características nominais de proteção IP21/Tipo 1	B1		B1		B1		B2		B2		C1	
Características nominais de proteção IP55/Tipo 12												
Características nominais de proteção IP66/NEMA 4X												
Corrente de saída												
Contínua (3x525-550 V) [A]	11,5	19	19	23	23	28	28	36	36	43	43	54
Intermitente (3x525-550 V) [A]	18,4	21	30	25	37	31	45	40	58	47	65	59
Contínua (3x551-600 V) [A]	11	18	18	22	22	27	27	34	34	41	41	52
Intermitente (3x551-600 V) [A]	17,6	20	29	24	35	30	43	37	54	45	62	57
KVA contínuo a 550 V [kVA]	11	18,1	18,1	21,9	21,9	26,7	26,7	34,3	34,3	41,0	41,0	51,4
Contínua kVA a 575 V [kVA]	11	17,9	17,9	21,9	21,9	26,9	26,9	33,9	33,9	40,8	40,8	51,8
Corrente de entrada máxima												
Contínua a 550 V [A]	10,4	17,2	17,2	20,9	20,9	25,4	25,4	32,7	32,7	39	39	49
Intermitente a 550 V [A]	16,6	19	28	23	33	28	41	36	52	43	59	54
Contínua a 575 V [A]	9,8	16	16	20	20	24	24	31	31	37	37	47
Intermitente a 575 V [A]	15,5	17,6	26	22	32	27	39	34	50	41	56	52
Pré-fusíveis máximos [A]	40		40		50		60		80		100	
Especificações adicionais												
Características nominais de proteção IP20, seção transversal máxima do cabo ²⁾ de rede elétrica, freio, motor e Load Sharing [mm ² (AWG)]	10, 10,- (8, 8,-)						35,-,- (2,-,-)					
Características nominais de proteção IP21, IP55, IP66 seção transversal máxima do cabo ²⁾ de rede elétrica, freio e Load Sharing [mm ² (AWG)]	16, 10, 10 (6, 8, 8)						35,-,- (2,-,-)					
Características nominais de proteção IP21, IP55, IP66 seção transversal máxima do cabo ²⁾ de motor [mm ² (AWG)]	10, 10,- (8, 8,-)						35, 25, 25 (2, 4, 4)					
Seção transversal máxima do cabo ²⁾ de desconexão da rede elétrica [mm ² (AWG)]	16, 10, 10 (6, 8, 8)						50, 35, 35 (1, 2, 2)					
Perda de energia estimada ³⁾ na carga nominal máxima [W (hp)] ⁴⁾	220 (0,3)	300 (0,41)	220 (0,3)	300 (0,41)	300 (0,41)	370 (0,5)	370 (0,5)	440 (0,6)	440 (0,6)	600 (0,82)	600 (0,82)	740 (1)
Eficiência ⁵⁾	0,98		0,98		0,98		0,98		0,98		0,98	

Tabela 8.13 Alimentação de rede elétrica 3x525–600 V CA, P11K–P37K

Designação de tipo	P45K		P55K		P75K		P90K	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Sobrecarga normal/alta ¹⁾	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Potência no Eixo Típica [kW]	37	45	45	55	55	75	75	90
Potência no eixo típica [hp]	50	60	60	75	75	100	100	125
Características nominais de proteção IP20/Chassi	C3		C3		C4		C4	
Características nominais de proteção IP21/Tipo 1 Características nominais de proteção IP55/Tipo 12 Características nominais de proteção IP66/NEMA 4X	C1		C1		C2		C2	
Corrente de saída								
Contínua (3x525-550 V) [A]	54	65	65	87	87	105	105	137
Intermitente (3x525-550 V) [A]	81	72	98	96	131	116	158	151
Contínua (3x525-600 V) [A]	52	62	62	83	83	100	100	131
Intermitente (3x525-600 V) [A]	78	68	93	91	125	110	150	144
Contínua kVA a 525 V [kVA]	51,4	61,9	61,9	82,9	82,9	100	100,0	130,5
Contínua kVA a 575 V [kVA]	51,8	61,7	61,7	82,7	82,7	99,6	99,6	130,5
Corrente de entrada máxima								
Contínua a 550 V [A]	49	59	59	78,9	78,9	95,3	95,3	124,3
Intermitente a 550 V [A]	74	65	89	87	118	105	143	137
Contínua a 575 V [A]	47	56	56	75	75	91	91	119
Intermitente a 575 V [A]	70	62	85	83	113	100	137	131
Pré-fusíveis máximos [A]	150		160		225		250	
Especificações adicionais								
Características nominais de proteção IP20 seção transversal máxima do cabo de rede elétrica e motor [mm ² (AWG)]	50 (1)				150 (300 MCM)			
Características nominais de proteção IP20 seção transversal máxima do cabo de freio e Load Sharing [mm ² (AWG)]	50 (1)				95 (4/0)			
Características nominais de proteção IP21, IP55, IP66 seção transversal máxima do cabo de rede elétrica e motor [mm ² (AWG)]	50 (1)				150 (300 MCM)			
Características nominais de proteção IP21, IP55, IP66 seção transversal máxima do cabo de freio e Load Sharing [mm ² (AWG)]	50 (1)				95 (4/0)			
Seção transversal máxima do cabo ²⁾ de desconexão da rede elétrica [mm ² (AWG)]	50, 35, 35 (1, 2, 2)				95, 70, 70 (3/0, 2/0, 2/0)		185, 150, 120 (350 MCM, 300 MCM, 4/0)	
Perda de energia estimada ³⁾ na carga nominal máxima [W (hp)] ⁴⁾	740 (1)	900 (1,2)	900 (1,2)	1100 (1,5)	1100 (1,5)	1500 (2)	1500 (2)	1800 (2,5)
Eficiência ⁵⁾	0,98		0,98		0,98		0,98	

Tabela 8.14 Alimentação de rede elétrica 3x525-600 V CA, P45K-P90K

8.1.6 Alimentação de Rede Elétrica 3x525–690 V CA

Designação de tipo	P1K1		P1K5		P2K2		P3K0		P4K0		P5K5		P7K5	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Sobrecarga normal/alta ¹⁾														
Potência no Eixo Típica [kW]	1,1		1,5		2,2		3,0		4,0		5,5		7,5	
Potência no eixo típica [hp]	1,5		2		3		4		5		7,5		10	
IP20/Chassi	A3		A3		A3		A3		A3		A3		A3	
Corrente de saída														
Contínua (3x525-550 V) [A]	2,1		2,7		3,9		4,9		6,1		9,0		11,0	
Intermitente (3x525-550 V) [A]	3,2	2,3	4,1	3,0	5,9	4,3	7,4	5,4	9,2	6,7	13,5	9,9	16,5	12,1
Contínua (3x551-690 V) [A]	1,6		2,2		3,2		4,5		5,5		7,5		10,0	
Intermitente (3x551-690 V) [A]	2,4	1,8	3,3	2,4	4,8	3,5	6,8	5,0	8,3	6,1	11,3	8,3	15,0	11,0
Contínua kVA a 525 V [kVA]	1,9		2,5		3,5		4,5		5,5		8,2		10,0	
Contínua kVA a 690 V [kVA]	1,9		2,6		3,8		5,4		6,6		9,0		12,0	
Corrente de entrada máxima														
Contínua (3x525-550 V) [A]	1,9		2,4		3,5		4,4		5,5		8,1		9,9	
Intermitente (3x525-550 V) [A]	2,9	2,1	3,6	2,6	5,3	3,9	6,6	4,8	8,3	6,1	12,2	8,9	14,9	10,9
Contínua (3x551-690 V) [A]	1,4		2,0		2,9		4,0		4,9		6,7		9,0	
Intermitente (3x551-690 V) [A]	2,1	1,5	3,0	2,2	4,4	3,2	6,0	4,4	7,4	5,4	10,1	7,4	13,5	9,9
Especificações adicionais														
Seção transversal máxima do cabo ²⁾ de rede elétrica, motor, freio e Load Sharing [mm ² (AWG)]	4, 4, 4 (12, 12, 12) (mínimo (24))													
Seção transversal máxima do cabo ²⁾ de desconexão da rede elétrica [mm ² (AWG)]	6, 4, 4 (10, 12, 12)													
Perda de energia estimada ³⁾ na carga nominal máxima [W (hp)] ⁴⁾	44 (0,06)		60 (0,08)		88 (0,12)		120 (0,16)		160 (0,22)		220 (0,3)		300 (0,41)	
Eficiência ⁵⁾	0,96		0,96		0,96		0,96		0,96		0,96		0,96	

Tabela 8.15 Gabinete Metálico A3, Alimentação de Rede Elétrica 3x525-690 V CA IP20/chassi protegido, P1K1-P7K5

Designação de tipo	P11K		P15K		P18K		P22K		P30K	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Sobrecarga normal/alta ¹⁾										
Potência no eixo típica a 550 V [kW]	5,9	7,5	7,5	11	11	15	15	18,5	18,5	22
Potência no eixo típica a 550 V [hp]	7,5	10	10	15	15	20	20	25	25	30
Potência no eixo típica a 690 V [kW]	7,5	11	11	15	15	18,5	18,5	22	22	30
Potência no eixo típica a 690 V [hp]	10	15	15	20	20	25	25	30	30	40
IP20/Chassi	B4		B4		B4		B4		B4	
IP21/Tipo 1										
IP55/Tipo 12	B2		B2		B2		B2		B2	
Corrente de saída										
Contínua (3x525-550 V) [A]	11	14	14,0	19,0	19,0	23,0	23,0	28,0	28,0	36,0
Intermitente (60 s sobrecarga) (3x525-550 V) [A]	17,6	15,4	22,4	20,9	30,4	25,3	36,8	30,8	44,8	39,6
Contínua (3x551-690 V) [A]	10	13	13,0	18,0	18,0	22,0	22,0	27,0	27,0	34,0
Intermitente (60 s sobrecarga) (3x551-690 V) [A]	16	14,3	20,8	19,8	28,8	24,2	35,2	29,7	43,2	37,4
KVA contínuo a 550 V [kVA]	10	13,3	13,3	18,1	18,1	21,9	21,9	26,7	26,7	34,3
Contínua kVA a 690 V [kVA]	12	15,5	15,5	21,5	21,5	26,3	26,3	32,3	32,3	40,6
Corrente de entrada máxima										
Contínua a 550 V [A]	9,9	15	15,0	19,5	19,5	24,0	24,0	29,0	29,0	36,0
Intermitente (60 s sobrecarga) a 550 V [A]	15,8	16,5	23,2	21,5	31,2	26,4	38,4	31,9	46,4	39,6
Contínua (a 690 V) [A]	9	14,5	14,5	19,5	19,5	24,0	24,0	29,0	29,0	36,0
Intermitente (60 s sobrecarga) a 690 V [A]	14,4	16	23,2	21,5	31,2	26,4	38,4	31,9	46,4	39,6
Especificações adicionais										
Seção transversal máxima do cabo ²⁾ de rede elétrica, motor, freio e Load Sharing [mm ² (AWG)]	35, 25, 25 (2, 4, 4)									
Seção transversal máxima do cabo ²⁾ de desconexão da rede elétrica [mm ² (AWG)]	16,10,10 (6, 8, 8)									
Perda de energia estimada ³⁾ na carga nominal máxima [W (hp)] ⁴⁾	150 (0,2)	220 (0,3)	150 (0,2)	220 (0,3)	220 (0,3)	300 (0,41)	300 (0,41)	370 (0,5)	370 (0,5)	440 (0,6)
Eficiência ⁵⁾	0,98		0,98		0,98		0,98		0,98	

Tabela 8.16 Gabinete Metálico B2/B4, Alimentação de Rede Elétrica 3x525-690 V CA IP20/IP21/IP55 – Chassi/NEMA 1/NEMA 12, P11K-P22K

Designação de tipo	P37K		P45K		P55K		P75K/N75K ⁸⁾		P90K/N90K ⁸⁾	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Sobrecarga normal/alta ¹⁾										
Potência no eixo típica a 550 V [kW]	22	30	30	37	37	45	45	55	55	75
Potência no eixo típica a 550 V [hp]	30	40	40	50	50	60	60	75	75	100
Potência no eixo típica a 690 V [kW]	30	37	37	45	45	55	55	75	75	90
Potência no eixo típica a 690 V [hp]	40	50	50	60	60	75	75	100	199	125
IP20/Chassi	B4		C3		C3		D3h		D3h	
IP21/Tipo 1										
IP55/Tipo 12	C2		C2		C2		C2		C2	
Corrente de saída										
Contínua (3x525-550 V) [A]	36,0	43,0	43,0	54,0	54,0	65,0	65,0	87,0	87,0	105
Intermitente (60 s sobrecarga) (3x525-550 V) [A]	54,0	47,3	64,5	59,4	81,0	71,5	97,5	95,7	130,5	115,5
Contínua (3x551-690 V) [A]	34,0	41,0	41,0	52,0	52,0	62,0	62,0	83,0	83,0	100
Intermitente (60 s sobrecarga) (3x551-690 V) [A]	51,0	45,1	61,5	57,2	78,0	68,2	93,0	91,3	124,5	110
KVA contínuo a 550 V [kVA]	34,3	41,0	41,0	51,4	51,4	61,9	61,9	82,9	82,9	100
Contínua kVA a 690 V [kVA]	40,6	49,0	49,0	62,1	62,1	74,1	74,1	99,2	99,2	119,5
Corrente de entrada máxima										
Contínua a 550 V [A]	36,0	49,0	49,0	59,0	59,0	71,0	71,0	87,0	87,0	99,0
Intermitente (60 s sobrecarga) a 550 V [A]	54,0	53,9	72,0	64,9	87,0	78,1	105,0	95,7	129	108,9
Contínua a 690 V [A]	36,0	48,0	48,0	58,0	58,0	70,0	70,0	86,0	-	-
Intermitente (60 s sobrecarga) a 690 V [A]	54,0	52,8	72,0	63,8	87,0	77,0	105	94,6	-	-
Especificações adicionais										
Seção transversal máxima do cabo para rede elétrica e motor [mm ² (AWG)]	150 (300 MCM)									
Seção transversal máxima do cabo de freio e Load Sharing [mm ² (AWG)]	95 (3/0)									
Seção transversal máxima do cabo ²⁾ de desconexão da rede elétrica [mm ² (AWG)]	95 (3/0)						185, 150, 120 (350 MCM, 300 MCM, 4/0)		-	
Perda de energia estimada ³⁾ na carga nominal máxima [W (hp)] ⁴⁾	600 (0,82)	740 (1)	740 (1)	900 (1,2)	900 (1,2)	1100 (1,5)	1100 (1,5)	1500 (2)	1500 (2)	1800 (2,5)
Eficiência ⁵⁾	0,98		0,98		0,98		0,98		0,98	

Tabela 8.17 Gabinete Metálico B4, C2, C3, Alimentação de Rede Elétrica 3x525-690 V CA IP20/IP21/IP55 - Chassi/NEMA1/NEMA 12, P30K-P75K

Para saber as características nominais dos fusíveis, ver capítulo 8.8 Fusíveis e Disjuntores.

1) Sobrecarga alta = torque de 150% ou 160% durante 60 s. Sobrecarga Normal = torque de 110% durante 60 s.

2) Os três valores da seção transversal máxima do cabo são para fio único, fio flexível e fio flexível com bucha, respectivamente.

3) Aplica-se para dimensionamento do resfriamento do conversor de frequência. Se a frequência de chaveamento for mais alta que a configuração padrão, a perda de energia pode aumentar. O consumo de energia típico do LCP e do cartão de controle estão incluídos.

4) Eficiência medida com corrente nominal. Para saber a classe de eficiência energética, ver capítulo 8.4.1 Condições ambiente.

5) Medido usando cabos de motor blindados de 5 m (16 pés) com carga nominal e frequência nominal.

6) Gabinetes metálicos A2+A3 podem ser convertidos para IP21 usando um kit de conversão. Consulte também os capítulos Montagem mecânica e Kit do gabinete metálico IP21/Tipo 1 no Guia de Design.

7) Gabinetes metálicos tamanhos B3+B4 e C3+C4 podem ser convertidos para IP21 usando um kit de conversão. Consulte também os capítulos Montagem mecânica e Kit do gabinete metálico IP21/Tipo 1 no Guia de Design.

8) Os tamanhos de gabinetes metálicos para N75K, N90K são D3h para IP20/Chassi e D5h para IP54/Tipo 12.

9) Dois fios são necessários.

10) Variante não disponível em IP21.

8.2 Alimentação de Rede Elétrica

Alimentação de rede elétrica (L1, L2, L3)

Tensão de alimentação	200–240 V ±10%
Tensão de alimentação	380–480 V ±10%
Tensão de alimentação	525–600 V ±10%
Tensão de alimentação	525–690 V ±10%

Tensão de rede elétrica baixa/queda da rede elétrica:

Durante baixa tensão de rede ou queda da rede elétrica, o conversor de frequência continua até a tensão no barramento CC cair abaixo do nível mínimo de parada. Normalmente, isso corresponde a 15% abaixo da tensão de alimentação nominal mais baixa do conversor de frequência. Energização e torque total não podem ser esperados em tensão de rede <10% abaixo da tensão de alimentação nominal mais baixa do conversor de frequência.

Frequência de alimentação	50/60 Hz +4/-6%
---------------------------	-----------------

A fonte de alimentação do conversor de frequência é testada de acordo com a IEC61000-4-28, 50 Hz +4/-6%.

Desbalanceamento máximo temporário entre fases de rede elétrica	3,0% da tensão de alimentação nominal
Fator de potência real (λ)	$\geq 0,9$ nominal com carga nominal
Fator de potência de deslocamento ($\cos\phi$) próximo da unidade	(>0,98)
Comutação na alimentação de entrada L1, L2, L3 (energizações) $\leq 7,5$ kW (10 hp)	Máximo 2 vezes/minuto
Comutação na alimentação de entrada L1, L2, L3 (energizações) $\leq 11-90$ kW (15-125 hp)	Máximo de 1 vez/minuto
Ambiente de acordo com EN 60664-1	Categoria de sobretensão III/grau de poluição 2

A unidade é adequada para uso em um circuito capaz de fornecer não mais do que 100.000 Amperes RMS simétricos. 240/480/600/690 V máximo.

8.3 Saída do Motor e dados do motor

Saída do Motor (U, V, W)

Tensão de saída	0–100% da tensão de alimentação
Frequência de saída	0–590 Hz ¹⁾
Chaveamento na saída	Ilimitado
Tempos de rampa	1–3600 s

1) Depende da intensidade da potência.

Características de torque, sobrecarga normal

Torque de partida (torque constante)	Máximo de 110% durante 1 minuto, uma vez em 10 min ²⁾
Torque de sobrecarga (torque constante)	Máximo de 110% durante 1 minuto, uma vez em 10 min ²⁾

Características do torque, sobrecarga alta

Torque de partida (torque constante)	máximo de 150/160% durante 1 minuto, uma vez em 10 min ²⁾
Torque de sobrecarga (torque constante)	máximo de 150/160% durante 1 minuto, uma vez em 10 min ²⁾

2) A porcentagem está relacionada ao torque nominal do conversor de frequência, dependente da potência.

8.4 Condições ambiente

Ambiente

Gabinete metálico tamanho A	IP20/Chassi, IP21/Tipo 1, IP55/Tipo 12, IP66/Tipo 4X
Gabinete metálico tamanho B1/B2	IP21/Tipo 1, IP55/Tipo 12, IP66/Tipo 4X
Gabinete metálico tamanho B3/B4	IP20/Chassi
Gabinete metálico tamanho C1/C2	IP21/Tipo 1, IP55/Tipo 12, IP66/Tipo 4X
Gabinete metálico tamanho C3/C4	IP20/Chassi
Kit do gabinete metálico disponível \leq gabinete metálico tamanho A	IP21/TIPO 1/IP4X superior
Testes de vibração gabinetes metálicos A/B/C	1,0 g
Máxima umidade relativa	5–95% (IEC 721-3-3; Classe 3K3 (não condensante) durante a operação
Ambiente agressivo (IEC 721-3-3), sem camada de verniz	Classe 3C2
Ambiente agressivo (IEC 721-3-3), revestido	Classe 3C3

Método de teste em conformidade com IEC 60068-2-43 H2S (10 dias)

Temperatura ambiente Máximo 50 °C (122 °F)

Derating para temperatura ambiente alta - consulte o capítulo Condições especiais no Guia de Design.

Temperatura ambiente mínima, durante operação plena 0 °C (32 °F)

Temperatura ambiente mínima em desempenho reduzido -10 °C (14 °F)

Temperatura durante a armazenagem/transporte -25 a +65/70 °C (-13 a 149/158 °F)

Altitude máxima acima do nível do mar, sem derating 1000 m (3281 ft)

Altitude máxima acima do nível do mar, sem derating 3000 m (9843 ft)

Derating para altitudes elevadas, consulte o capítulo Condições especiais no Guia de Design.

Normas de EMC, Emissão EN 61800-3

Normas de EMC, Imunidade EN 61800-3

Classe de eficiência energética¹⁾ IE2

1) Determinada de acordo com EN50598-2 em:

- Carga nominal.
- 90% frequência nominal.
- Configuração de fábrica da frequência de chaveamento.
- Configuração de fábrica do padrão de chaveamento.

8

8.5 Especificações de Cabo

Comprimento de cabo de motor máximo, blindado 150 m (492 pés)

Comprimento de cabo de motor máximo, não blindado 300 m (984 pés)

Seção transversal máxima para o motor, rede elétrica, Load Sharing e freio¹⁾

Seção transversal máxima para terminais de controle, fio rígido 1,5 mm² ou 2 x 0,75 mm² (16 AWG)

Seção transversal máxima para terminais de controle, cabo flexível 1 mm² (18 AWG)

Seção transversal máxima para terminal de controle, cabo com núcleo embutido 0,5 mm² (20 AWG)

Seção transversal mínima para terminais de controle 0,25 mm² (24 AWG)

1) Consulte as tabelas de dados elétricos em capítulo 8.1 Dados Elétricos para obter mais informações.

É obrigatório aterrar a conexão de rede corretamente usando T95 (PE) do conversor de frequência. A seção transversal do cabo de conexão do terra deve ter no mínimo 10 mm² (8 AWG) ou 2 fios de rede elétrica classificados terminados separadamente de acordo com EN 50178. Ver também capítulo 4.3.1 Aterramento. Use cabo não blindado.

8.6 Entrada/Saída de controle e dados de controle

Cartão de controle, comunicação serial RS485

Número do terminal 68 (PTX+, RX+), 69 (N,TX-, RX-)

Terminal número 61 Ponto comum dos terminais 68 e 69

O circuito de comunicação serial RS485 está funcionalmente separado de outros circuitos centrais e isolado galvanicamente da tensão de alimentação (PELV).

Entradas Analógicas

Número de entradas analógicas 2

Número do terminal 53, 54

Modos Tensão ou corrente

Seleção do modo Interruptores S201 e S202

Modo de tensão Interruptor S201/S202 = OFF (U)

Nível de tensão 0–10 V (escalonável)

Resistência de entrada, R_i Aproximadamente 10 kΩ

Tensão máxima ±20 V

Modo de corrente Interruptor S201/S202=On (I)

Nível de corrente 0/4-20 mA (escalonável)

Resistência de entrada, R_i Aproximadamente 200 Ω

Corrente máxima 30 mA

Resolução das entradas analógicas	10 bits (+ sinal)
Precisão das entradas analógicas	Erro máx. 0,5% da escala total
Largura de banda	200 Hz

As entradas analógicas são isoladas galvanicamente da tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão.

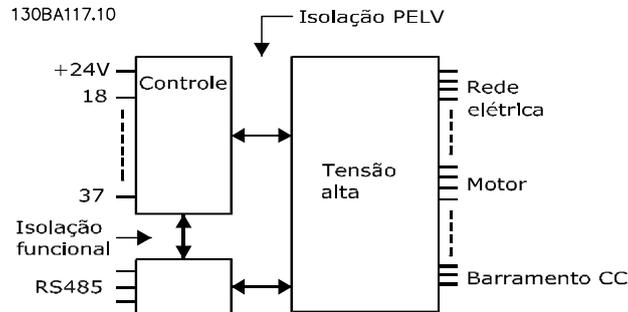


Ilustração 8.1 Isolamento PELV de Entradas Analógicas

Saída analógica

Número de saídas analógicas programáveis	1
Número do terminal	42
Faixa atual na saída analógica	0/4–20 mA
Carga máxima do resistor em relação ao comum na saída analógica	500 Ω
Precisão na saída analógica	Erro máximo 0,8% da escala total
Resolução na saída analógica	8 bits

A saída analógica está isolada galvanicamente da tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão.

Entradas digitais

Entradas digitais programáveis	4 (6)
Número do terminal	18, 19, 27 ¹⁾ , 29 ¹⁾ , 32, 33,
Lógica	PNP ou NPN
Nível de tensão	0–24 V CC
Nível de tensão, lógica 0 PNP	<5 V CC
Nível de tensão, lógica 1 PNP	>10 V CC
Nível de tensão, lógica 0 NPN	>19 V CC
Nível de tensão, lógica 1 NPN	<14 V CC
Tensão máxima na entrada	28 V CC
Resistência de entrada, R _i	Aproximadamente 4 kΩ

Todas as entradas digitais são isoladas galvanicamente da tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão.

1) Os terminais 27 e 29 também podem ser programados como saídas.

Saída digital

Saída digital/pulso programável	2
Número do terminal	27, 29 ¹⁾
Nível de tensão na saída de frequência/digital	0–24 V
Corrente de saída máxima (dissipador ou fonte)	40 mA
Carga máxima na saída de frequência	1 kΩ
Carga capacitiva máxima na saída de frequência	10 nF
Frequência de saída mínima na saída de frequência	0 Hz
Frequência de saída máxima na saída de frequência	32 kHz
Precisão da saída de frequência	Erro máx. 0,1% da escala total
Resolução das saídas de frequência	12 bit

1) Os terminais 27 e 29 podem também ser programáveis como entrada.

A saída digital está isolada galvanicamente da tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão.

Entradas de pulso

Entradas de pulso programáveis	2
Número do terminal do pulso	29, 33
Frequência máxima no terminais 29, 33	110 kHz (acionado por push-pull)
Frequência máxima no terminais 29, 33	5 kHz (coletor aberto)
Frequência mínima nos terminais 29, 33	4 Hz
Nível de tensão	Ver Entradas digitais
Tensão máxima na entrada	28 V CC
Resistência de entrada, R_i	Aproximadamente 4 k Ω
Precisão da entrada de pulso (0,1–1 kHz)	Erro máx. 0,1% da escala total

Cartão de controle, saída 24 V CC

Terminal número	12, 13
Carga máxima	200 mA

A alimentação de 24 V CC está isolada galvanicamente da tensão de alimentação (PELV), mas tem o mesmo potencial das entradas e saídas digitais e analógicas.

Saídas do relé

Saídas do relé programáveis	2
Número do terminal do Relé 01	1-3 (desativado), 1-2 (ativado)
Carga do terminal máxima (CA-1) ¹⁾ em 1-3 (NC), 1-2 (NO) (carga resistiva)	240 V CA, 2 A
Carga do terminal máxima (CA-15) ¹⁾ (carga indutiva a $\cos\phi$ 0,4)	240 V CA 0,2 A
Carga do terminal máxima (CC-1) ¹⁾ em 1-2 (NO), 1-3 (NC) (carga resistiva)	60 V CC, 1 A
Carga do terminal máxima (CC-13) ¹⁾ (carga indutiva)	24 V CC, 0,1 A
Número do terminal do Relé 02	4-6 (desativado), 4-5 (ativado)
Carga do terminal máxima (CA-1) ¹⁾ em 4-5 (NO) (carga resistiva) ^{2) 3)}	400 V CA, 2 A
Carga do terminal máxima (CA-15) ¹⁾ em 4-5 (NO) (carga indutiva @ $\cos\phi$ 0,4)	240 V CA 0,2 A
Carga do terminal máxima (CC-1) ¹⁾ em 4-5 (NO) (carga resistiva)	80 V CC, 2 A
Carga do terminal máxima (CC-13) ¹⁾ em 4-5 (NO) (carga indutiva)	24 V CC, 0,1 A
Carga do terminal máxima (CA-1) ¹⁾ em 4-6 (NC) (carga resistiva)	240 V CA, 2 A
Carga do terminal máxima (CA-15) ¹⁾ em 4-6 (NC) (carga indutiva @ $\cos\phi$ 0,4)	240 V CA 0,2 A
Carga do terminal máxima (CC-1) ¹⁾ em 4-6 (NC) (carga resistiva)	50 V CC, 2 A
Carga do terminal máxima (CC-13) ¹⁾ em 4-6 (NC) (carga indutiva)	24 V CC, 0,1 A
Carga do terminal mínima em 1-3 (NC), 1-2 (NO), 4-6 (NC), 4-5 (NO)	24 V CC, 10 mA, 24 V CA, 20 mA
Ambiente de acordo com EN 60664-1	Categoria de sobretensão III/grau de poluição 2

1) IEC 60947 peças 4 e 5.

Os contatos do relé são isolados galvanicamente do resto do circuito por isolamento reforçada (PELV).

2) Categoria de Sobretensão II.

3) Aplicações UL 300 V CA 2 A.

Cartão de controle, saída 10 V CC

Terminal número	50
Tensão de saída	10,5 V \pm 0,5 V
Carga máxima	25 mA

A alimentação CC de 10 V está isolada galvanicamente da tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão.

Características de controle

Resolução da frequência de saída em 0-590 Hz	\pm 0,003 Hz
Tempo de resposta do sistema (terminais 18, 19, 27, 29, 32, 33)	\leq 2 ms
Faixa de controle da velocidade (malha aberta)	1:100 da velocidade síncrona
Precisão da velocidade (malha aberta)	30–4000 rpm: Erro máximo de \pm 8 RPM

Todas as características de controle são baseadas em um motor assíncrono de 4 polos.

Desempenho do cartão de controle

Intervalo de varredura	5 ms
------------------------	------

Cartão de controle, comunicação serial USB

Padrão USB	1,1 (velocidade total)
Plugue USB	Plugue de "dispositivo" USB tipo B

AVISO!

A conexão a um PC é realizada por meio de um cabo de USB host/de dispositivo padrão.
 A conexão USB está isolada galvanicamente da tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão.
 A conexão USB não está isolada galvanicamente do ponto de aterramento de proteção. Use somente laptop/PC isolado para conectar ao connector USB do conversor de frequência ou a um conversor/cabo USB isolado.

8.7 Torques de Aperto de Conexão

Gabinete metálico	Torque [N•m (pol-lb)]					
	Rede elétrica	Motor	Conexão CC	Freio	Ponto de aterramento	Ponto de aterramento
A2	1,8 (16)	1,8 (16)	1,8 (16)	1,8 (16)	3 (27)	0,6 (5)
A3	1,8 (16)	1,8 (16)	1,8 (16)	1,8 (16)	3 (27)	0,6 (5)
A4	1,8 (16)	1,8 (16)	1,8 (16)	1,8 (16)	3 (27)	0,6 (5)
A5	1,8 (16)	1,8 (16)	1,8 (16)	1,8 (16)	3 (27)	0,6 (5)
B1	1,8 (16)	1,8 (16)	1,5 (13)	1,5 (13,3)	3 (27)	0,6 (5)
B2	4,5 (40)	4,5 (40)	3,7 (33)	3,7 (33)	3 (27)	0,6 (5)
B3	1,8 (16)	1,8 (16)	1,8 (16)	1,8 (16)	3 (27)	0,6 (5)
B4	4,5 (40)	4,5 (40)	4,5 (40)	4,5 (40)	3 (27)	0,6 (5)
C1	10 (89)	10 (89)	10 (89)	10 (89)	3 (27)	0,6 (5)
C2	14/24 (124/221) ¹⁾	14/24 (124/221) ¹⁾	14 (124)	14 (124)	3 (27)	0,6 (5)
C3	10 (89)	10 (89)	10 (89)	10 (89)	3 (27)	0,6 (5)
C4	14/24 (124/221) ¹⁾	14/24 (124/221) ¹⁾	14 (124)	14 (124)	3 (27)	0,6 (5)

Tabela 8.18 Torque de Aperto dos Terminais

1) Para dimensões de cabo x/y diferentes, em que $x \leq 95 \text{ mm}^2$ (3 AWG) e $y \geq 95 \text{ mm}^2$ (3 AWG).



8.8 Fusíveis e Disjuntores

Use fusíveis e/ou disjuntores recomendados no lado da alimentação como proteção no caso de pane em componente do conversor de frequência (primeira falha).

AVISO!

O uso de fusíveis no lado de alimentação é obrigatório para o IEC 60364 (CE) e instalações de conformidade com a NEC 2009 (UL).

Recomendações

- Fusíveis do tipo gG.
- Disjuntores tipo Moeller. Para outros tipos de disjuntores, assegure que a energia no conversor de frequência seja igual ou inferior à energia fornecida pelos tipos Moeller.

O uso de fusíveis e disjuntores recomendados garante que os possíveis danos ao conversor de frequência fiquem limitados a danos dentro da unidade. Para obter mais informações, consulte *Notas de Aplicação Fusíveis e disjuntores*.

Os fusíveis em *capítulo 8.8.1 Conformidade com a CE* a *capítulo 8.8.2 Em conformidade com o UL* são apropriados para uso em um circuito capaz de fornecer 100000 A_{rms} (simétrico), dependendo das características nominais de tensão do conversor de frequência. Com o fusível adequado, as características nominais da corrente de curto-circuito (SCCR) do conversor de frequência são de 100.000 A_{rms} .

8

8.8.1 Conformidade com a CE

Gabinete metálico	Potência [kW (hp)]	Tamanho de fusível recomendado	Fusíveis máximos recomendados	Disjuntor recomendado Moeller	Nível de desarme máximo [A]
A2	0,25–2,2 (0,34–3)	gG-10 (0,25–1,5) gG-16 (2,2)	gG-25	PKZM0-25	25
A3	3,0–3,7 (4–5)	gG-16 (3) gG-20 (3,7)	gG-32	PKZM0-25	25
A4	0,25–2,2 (0,34–3)	gG-10 (0,25–1,5) gG-16 (2,2)	gG-32	PKZM0-25	25
A5	0,25–3,7 (0,34–5)	gG-10 (0,25–1,5) gG-16 (2,2–3) gG-20 (3,7)	gG-32	PKZM0-25	25
B1	5,5–11 (7,5–15)	gG-25 (5,5) gG-32 (7,5)	gG-80	PKZM4-63	63
B2	15 (20)	gG-50	gG-100	NZMB1-A100	100
B3	5,5–11 (7,5–15)	gG-25	gG-63	PKZM4-50	50
B4	15–18 (20–24)	gG-32 (7,5) gG-50 (11) gG-63 (15)	gG-125	NZMB1-A100	100
C1	18,5–30 (25–40)	gG-63 (15) gG-80 (18,5) gG-100 (22)	gG-160 (15–18,5) aR-160 (22)	NZMB2-A200	160
C2	37–45 (50–60)	aR-160 (30) aR-200 (37)	aR-200 (30) aR-250 (37)	NZMB2-A250	250
C3	22–30 (30–40)	gG-80 (18,5) aR-125 (22)	gG-150 (18,5) aR-160 (22)	NZMB2-A200	150
C4	37–45 (50–60)	aR-160 (30) aR-200 (37)	aR-200 (30) aR-250 (37)	NZMB2-A250	250

Tabela 8.19 200–240 V, gabinete metálico tamanhos A, B e C

Gabinete metálico	Potência [kW (hp)]	Tamanho de fusível recomendado	Fusíveis máximos recomendados	Disjuntor recomendado Moeller	Nível de desarme máximo [A]
A2	1,1–4,0 (1,5–5)	gG-10 (0,37-3) gG-16 (4)	gG-25	PKZM0-25	25
A3	5,5–7,5 (7,5–10)	gG-16	gG-32	PKZM0-25	25
A4	1,1–4,0 (1,5–5)	gG-10 (0,37-3) gG-16 (4)	gG-32	PKZM0-25	25
A5	1,1–7,5 (1,5–10)	gG-10 (0,37-3) gG-16 (4-7,5)	gG-32	PKZM0-25	25
B1	11–18,5 (15–25)	gG-40	gG-80	PKZM4-63	63
B2	22–30 (30–40)	gG-50 (18,5) gG-63 (22)	gG-100	NZMB1-A100	100
B3	11–18 (15–24)	gG-40	gG-63	PKZM4-50	50
B4	22–37 (30–50)	gG-50 (18,5) gG-63 (22) gG-80 (30)	gG-125	NZMB1-A100	100
C1	37–55 (50–75)	gG-80 (30) gG-100 (37) gG-160 (45)	gG-160	NZMB2-A200	160
C2	75–90 (100–125)	aR-200 (55) aR-250 (75)	aR-250	NZMB2-A250	250
C3	45–55 (60–75)	gG-100 (37) gG-160 (45)	gG-150 (37) gG-160 (45)	NZMB2-A200	150
C4	75–90 (100–125)	aR-200 (55) aR-250 (75)	aR-250	NZMB2-A250	250

Tabela 8.20 380–480 V, Gabinete Metálico Tamanhos A, B e C

Gabinete metálico	Potência [kW (hp)]	Tamanho de fusível recomendado	Fusíveis máximos recomendados	Disjuntor recomendado Moeller	Nível de desarme máximo [A]
A2	1,1–4,0 (1,5–5)	gG-10	gG-25	PKZM0-25	25
A3	5,5–7,5 (7,5–10)	gG-10 (5,5) gG-16 (7,5)	gG-32	PKZM0-25	25
A5	1,1–7,5 (1,5–10)	gG-10 (0,75-5,5) gG-16 (7,5)	gG-32	PKZM0-25	25
B1	11–18 (15–24)	gG-25 (11) gG-32 (15) gG-40 (18,5)	gG-80	PKZM4-63	63
B2	22–30 (30–40)	gG-50 (22) gG-63 (30)	gG-100	NZMB1-A100	100
B3	11–18,5 (15–25)	gG-25 (11) gG-32 (15)	gG-63	PKZM4-50	50
B4	22–37 (30–50)	gG-40 (18,5) gG-50 (22) gG-63 (30)	gG-125	NZMB1-A100	100
C1	37–55 (50–75)	gG-63 (37) gG-100 (45) aR-160 (55)	gG-160 (37-45) aR-250 (55)	NZMB2-A200	160
C2	75–90 (100–125)	aR-200 (75)	aR-250	NZMB2-A250	250
C3	45–55 (60–75)	gG-63 (37) gG-100 (45)	gG-150	NZMB2-A200	150
C4	75–90 (100–125)	aR-160 (55) aR-200 (75)	aR-250	NZMB2-A250	250

Tabela 8.21 525–600 V, Gabinete Metálico Tamanhos A, B e C

Gabinete metálico	Potência [kW (hp)]	Tamanho de fusível recomendado	Fusíveis máximos recomendados	Disjuntor recomendado Wilo	Nível de desarme máximo [A]
A3	1,1 (1,5)	gG-6	gG-25	CTI25M 10-16	16
	1,5 (2)	gG-6	gG-25	CTI25M 10-16	16
	2,2 (3)	gG-6	gG-25	CTI25M 10-16	16
	3 (4)	gG-10	gG-25	CTI25M 10-16	16
	4 (5)	gG-10	gG-25	CTI25M 10-16	16
	5,5 (7,5)	gG-16	gG-25	CTI25M 10-16	16
	7,5 (10)	gG-16	gG-25	CTI25M 10-16	16
B2	11 (15)	gG-25	gG-63	–	–
	15 (20)	gG-25	gG-63	–	–
	18 (24)	gG-32	–	–	–
	22 (30)	gG-32	–	–	–
C2	30 (40)	gG-40	–	–	–
	37 (50)	gG-63	gG-80	–	–
	45 (60)	gG-63	gG-100	–	–
	55 (75)	gG-80	gG-125	–	–
	75 (100)	gG-100	gG-160	–	–
C3	37 (50)	gG-100	gG-125	–	–
	45 (60)	gG-125	gG-160	–	–

Tabela 8.22 525–690 V, Gabinete Metálico Tamanhos A, B e C

8.8.2 Em conformidade com o UL

Fusível máximo recomendado													
Potência [kW (hp)]	Tamanho máximo do pré-fusível [A]	Bussmann JFHR2	Bussmann RK1	Bussmann J	Bussmann T	Bussmann CC	Bussmann CC	Bussmann CC	SIBA RK1	Littelfuse RK1	Ferraz-Shawmut CC	Ferraz-Shawmut RK1	Ferraz-Shawmut J
1,1 (1,5)	15	FWX-15	KTN-R15	JKS-15	JJN-15	FNQ-R-15	KTK-R-15	LP-CC-15	5017906-016	KLN-R15	ATM-R15	A2K-15R	HSJ15
1,5 (2)	20	FWX-20	KTN-R20	JKS-20	JJN-20	FNQ-R-20	KTK-R-20	LP-CC-20	5017906-020	KLN-R20	ATM-R20	A2K-20R	HSJ20
2,2 (3)	30 ¹⁾	FWX-30	KTN-R30	JKS-30	JJN-30	FNQ-R-30	KTK-R-30	LP-CC-30	5012406-032	KLN-R30	ATM-R30	A2K-30R	HSJ30
3,0 (4)	35	FWX-35	KTN-R35	JKS-35	JJN-35	-	-	-	-	KLN-R35	-	A2K-35R	HSJ35
3,7 (5)	50	FWX-50	KTN-R50	JKS-50	JJN-50	-	-	-	5014006-050	KLN-R50	-	A2K-50R	HSJ50
5,5 (7,5)	60 ²⁾	FWX-60	KTN-R60	JKS-60	JJN-60	-	-	-	5014006-063	KLN-R60	-	A2K-60R	HSJ60
7,5 (10)	80	FWX-80	KTN-R80	JKS-80	JJN-80	-	-	-	5014006-080	KLN-R80	-	A2K-80R	HSJ80
15 (20)	150	FWX-150	KTN-R150	JKS-150	JJN-150	-	-	-	2028220-150	KLN-R150	-	A2K-150R	HSJ150
22 (30)	200	FWX-200	KTN-R200	JKS-200	JJN-200	-	-	-	2028220-200	KLN-R200	-	A2K-200R	HSJ200

Tabela 8.23 1x200–240 V, Gabinete Metálico Tamanhos A, B e C

1) Siba permitido até 32 A

2) Siba permitido até 63 A.

Fusível máximo recomendado													
Potência [kW (hp)]	Tamanho máximo do pré-fusível [A]	Bussmann JFHR2	Bussmann RK1	Bussmann J	Bussmann T	Bussmann CC	Bussmann CC	Bussmann CC	SIBA RK1	Littelfuse RK1	Ferraz-Shawmut CC	Ferraz-Shawmut RK1	Ferraz-Shawmut J
7,5 (10)	60	FWH-60	KTS-R60	JKS-60	JJS-60	-	-	-	5014006-063	KLS-R60	-	A6K-60R	HSJ60
11 (15)	80	FWH-80	KTS-R80	JKS-80	JJS-80	-	-	-	2028220-100	KLS-R80	-	A6K-80R	HSJ80
22 (30)	150	FWH-150	KTS-R150	JKS-150	JJS-150	-	-	-	2028220-160	KLS-R150	-	A6K-150R	HSJ150
37 (50)	200	FWH-200	KTS-R200	JKS-200	JJS-200	-	-	-	2028220-200	KLS-200	-	A6K-200R	HSJ200

Tabela 8.24 1x380–500 V, Gabinete Metálico Tamanhos B e C

- Fusíveis KTS da Bussmann podem substituir KTN para conversores de frequência de 240 V.
- Fusíveis FWH da Bussmann podem substituir FWX para conversores de frequência de 240 V.
- Fusíveis JJS da Bussmann podem substituir JJN para conversores de frequência de 240 V

- *Fusíveis KLSR da Littelfuse podem substituir fusíveis KLNK para conversores de frequência de 240 V.*
- *Fusíveis A6KR da Ferraz-Shawmut podem substituir A2KR para conversores de frequência de 240 V.*

Potência [kW (hp)]	Fusível máximo recomendado					
	Bussmann Tipo RK1 ¹⁾	Bussmann Tipo J	Bussmann Tipo T	Bussmann Tipo CC	Bussmann	Bussmann Tipo CC
0,25–0,37 (0,34–0,5)	KTN-R-05	JKS-05	JJN-05	FNQ-R-5	KTK-R-5	LP-CC-5
0,55–1,1 (0,75–1,5)	KTN-R-10	JKS-10	JJN-10	FNQ-R-10	KTK-R-10	LP-CC-10
1,5 (2)	KTN-R-15	JKS-15	JJN-15	FNQ-R-15	KTK-R-15	LP-CC-15
2,2 (3)	KTN-R-20	JKS-20	JJN-20	FNQ-R-20	KTK-R-20	LP-CC-20
3,0 (4)	KTN-R-25	JKS-25	JJN-25	FNQ-R-25	KTK-R-25	LP-CC-25
3,7 (5)	KTN-R-30	JKS-30	JJN-30	FNQ-R-30	KTK-R-30	LP-CC-30
5,5–7,5 (7,5–10)	KTN-R-50	JKS-50	JJN-50	–	–	–
11 (15)	KTN-R-60	JKS-60	JJN-60	–	–	–
15 (20)	KTN-R-80	JKS-80	JJN-80	–	–	–
18,5–22 (25–30)	KTN-R-125	JKS-125	JJN-125	–	–	–
30 (40)	KTN-R-150	JKS-150	JJN-150	–	–	–
37 (50)	KTN-R-200	JKS-200	JJN-200	–	–	–
45 (60)	KTN-R-250	JKS-250	JJN-250	–	–	–

Tabela 8.25 3x200–240 V, Gabinete Metálico Tamanhos A, B e C

Potência [kW (hp)]	Fusível máximo recomendado							
	SIBA Tipo RK1	Littelfuse Tipo RK1	Ferraz-Shawmut Tipo CC	Ferraz-Shawmut Tipo RK1 ²⁾	Bussmann Tipo JFHR2 ³⁾	Littelfuse JFHR2	Ferraz-Shawmut JFHR2 ⁴⁾	Ferraz-Shawmut J
0,25–0,37 (0,34–0,5)	5017906-005	KLN-R-05	ATM-R-05	A2K-05-R	FWX-5	–	–	HSJ-6
0,55–1,1 (0,75–1,5)	5017906-010	KLN-R-10	ATM-R-10	A2K-10-R	FWX-10	–	–	HSJ-10
1,5 (2)	5017906-016	KLN-R-15	ATM-R-15	A2K-15-R	FWX-15	–	–	HSJ-15
2,2 (3)	5017906-020	KLN-R-20	ATM-R-20	A2K-20-R	FWX-20	–	–	HSJ-20
3,0 (4)	5017906-025	KLN-R-25	ATM-R-25	A2K-25-R	FWX-25	–	–	HSJ-25
3,7 (5)	5012406-032	KLN-R-30	ATM-R-30	A2K-30-R	FWX-30	–	–	HSJ-30
5,5–7,5 (7,5–10)	5014006-050	KLN-R-50	–	A2K-50-R	FWX-50	–	–	HSJ-50
11 (15)	5014006-063	KLN-R-60	–	A2K-60-R	FWX-60	–	–	HSJ-60
15 (20)	5014006-080	KLN-R-80	–	A2K-80-R	FWX-80	–	–	HSJ-80
18,5–22 (25–30)	2028220-125	KLN-R-125	–	A2K-125-R	FWX-125	–	–	HSJ-125
30 (40)	2028220-150	KLN-R-150	–	A2K-150-R	FWX-150	L25S-150	A25X-150	HSJ-150
37 (50)	2028220-200	KLN-R-200	–	A2K-200-R	FWX-200	L25S-200	A25X-200	HSJ-200
45 (60)	2028220-250	KLN-R-250	–	A2K-250-R	FWX-250	L25S-250	A25X-250	HSJ-250

Tabela 8.26 3x200–240 V, Gabinete Metálico Tamanhos A, B e C

- 1) *Fusíveis KTS da Bussmann podem substituir KTN para conversores de frequência de 240 V.*
- 2) *Fusíveis A6KR da Ferraz-Shawmut podem substituir A2KR para conversores de frequência de 240 V.*
- 3) *Fusíveis FWH da Bussmann podem substituir FWX para conversores de frequência de 240 V.*
- 4) *Fusíveis A50X da Ferraz-Shawmut podem substituir A25X para conversores de frequência de 240 V.*

Potência [kW (hp)]	Fusível máximo recomendado					
	Bussmann Tipo RK1	Bussmann Tipo J	Bussmann Tipo T	Bussmann Tipo CC	Bussmann Tipo CC	Bussmann Tipo CC
–	KTS-R-6	JKS-6	JJS-6	FNQ-R-6	KTK-R-6	LP-CC-6
1,1–2,2 (1,5–3)	KTS-R-10	JKS-10	JJS-10	FNQ-R-10	KTK-R-10	LP-CC-10
3 (4)	KTS-R-15	JKS-15	JJS-15	FNQ-R-15	KTK-R-15	LP-CC-15
4 (5)	KTS-R-20	JKS-20	JJS-20	FNQ-R-20	KTK-R-20	LP-CC-20
5,5 (7,5)	KTS-R-25	JKS-25	JJS-25	FNQ-R-25	KTK-R-25	LP-CC-25
7,5 (10)	KTS-R-30	JKS-30	JJS-30	FNQ-R-30	KTK-R-30	LP-CC-30
11 (15)	KTS-R-40	JKS-40	JJS-40	–	–	–
15 (20)	KTS-R-50	JKS-50	JJS-50	–	–	–
22 (30)	KTS-R-60	JKS-60	JJS-60	–	–	–
30 (40)	KTS-R-80	JKS-80	JJS-80	–	–	–
37 (50)	KTS-R-100	JKS-100	JJS-100	–	–	–
45 (60)	KTS-R-125	JKS-125	JJS-125	–	–	–
55 (75)	KTS-R-150	JKS-150	JJS-150	–	–	–
75 (100)	KTS-R-200	JKS-200	JJS-200	–	–	–
90 (125)	KTS-R-250	JKS-250	JJS-250	–	–	–

Tabela 8.27 3x380–480 V, Gabinete Metálico Tamanhos A, B e C

Potência [kW (hp)]	Fusível máximo recomendado							
	SIBA Tipo RK1	Littelfuse Tipo RK1	Ferraz-Shawmut Tipo CC	Ferraz-Shawmut Tipo RK1	Bussmann JFHR2	Ferraz-Shawmut J	Ferraz-Shawmut JFHR2 ¹⁾	Littelfuse JFHR2
–	5017906-006	KLS-R-6	ATM-R-6	A6K-6-R	FWH-6	HSJ-6	–	–
1,1–2,2 (1,5–3)	5017906-010	KLS-R-10	ATM-R-10	A6K-10-R	FWH-10	HSJ-10	–	–
3 (4)	5017906-016	KLS-R-15	ATM-R-15	A6K-15-R	FWH-15	HSJ-15	–	–
4 (5)	5017906-020	KLS-R-20	ATM-R-20	A6K-20-R	FWH-20	HSJ-20	–	–
5,5 (7,5)	5017906-025	KLS-R-25	ATM-R-25	A6K-25-R	FWH-25	HSJ-25	–	–
7,5 (10)	5012406-032	KLS-R-30	ATM-R-30	A6K-30-R	FWH-30	HSJ-30	–	–
11 (15)	5014006-040	KLS-R-40	–	A6K-40-R	FWH-40	HSJ-40	–	–
15 (20)	5014006-050	KLS-R-50	–	A6K-50-R	FWH-50	HSJ-50	–	–
22 (30)	5014006-063	KLS-R-60	–	A6K-60-R	FWH-60	HSJ-60	–	–
30 (40)	2028220-100	KLS-R-80	–	A6K-80-R	FWH-80	HSJ-80	–	–
37 (50)	2028220-125	KLS-R-100	–	A6K-100-R	FWH-100	HSJ-100	–	–
45 (60)	2028220-125	KLS-R-125	–	A6K-125-R	FWH-125	HSJ-125	–	–
55 (75)	2028220-160	KLS-R-150	–	A6K-150-R	FWH-150	HSJ-150	–	–
75 (100)	2028220-200	KLS-R-200	–	A6K-200-R	FWH-200	HSJ-200	A50-P-225	L50-S-225
90 (125)	2028220-250	KLS-R-250	–	A6K-250-R	FWH-250	HSJ-250	A50-P-250	L50-S-250

Tabela 8.28 3x380–480 V, Gabinete Metálico Tamanhos A, B e C

1) Os fusíveis Ferraz-Shawmut A50QS podem substituir fusíveis A50P.

Potência [kW (hp)]	Fusível máximo recomendado									
	Bussmann Tipo RK1	Bussmann Tipo J	Bussmann Tipo T	Bussmann Tipo CC	Bussmann Tipo CC	Bussmann Tipo CC	SIBA Tipo RK1	Littelfuse Tipo RK1	Ferraz-Shawmut Tipo RK1	Ferraz-Shawmut J
0,75–1,1 (1–1,5)	KTS-R-5	JKS-5	JJS-6	FNQ-R-5	KTK-R-5	LP-CC-5	5017906-005	KLS-R-005	A6K-5-R	HSJ-6
1,5–2,2 (2–3)	KTS-R-10	JKS-10	JJS-10	FNQ-R-10	KTK-R-10	LP-CC-10	5017906-010	KLS-R-010	A6K-10-R	HSJ-10
3 (4)	KTS-R-15	JKS-15	JJS-15	FNQ-R-15	KTK-R-15	LP-CC-15	5017906-016	KLS-R-015	A6K-15-R	HSJ-15
4 (5)	KTS-R-20	JKS-20	JJS-20	FNQ-R-20	KTK-R-20	LP-CC-20	5017906-020	KLS-R-020	A6K-20-R	HSJ-20
5,5 (7,5)	KTS-R-25	JKS-25	JJS-25	FNQ-R-25	KTK-R-25	LP-CC-25	5017906-025	KLS-R-025	A6K-25-R	HSJ-25
7,5 (10)	KTS-R-30	JKS-30	JJS-30	FNQ-R-30	KTK-R-30	LP-CC-30	5017906-030	KLS-R-030	A6K-30-R	HSJ-30
11–15 (15–20)	KTS-R-35	JKS-35	JJS-35	–	–	–	5014006-040	KLS-R-035	A6K-35-R	HSJ-35
18 (24)	KTS-R-45	JKS-45	JJS-45	–	–	–	5014006-050	KLS-R-045	A6K-45-R	HSJ-45
22 (30)	KTS-R-50	JKS-50	JJS-50	–	–	–	5014006-050	KLS-R-050	A6K-50-R	HSJ-50
30 (40)	KTS-R-60	JKS-60	JJS-60	–	–	–	5014006-063	KLS-R-060	A6K-60-R	HSJ-60
37 (50)	KTS-R-80	JKS-80	JJS-80	–	–	–	5014006-080	KLS-R-075	A6K-80-R	HSJ-80
45 (60)	KTS-R-100	JKS-100	JJS-100	–	–	–	5014006-100	KLS-R-100	A6K-100-R	HSJ-100
55 (75)	KTS-R-125	JKS-125	JJS-125	–	–	–	2028220-125	KLS-R-125	A6K-125-R	HSJ-125
75 (100)	KTS-R-150	JKS-150	JJS-150	–	–	–	2028220-150	KLS-R-150	A6K-150-R	HSJ-150
90 (125)	KTS-R-175	JKS-175	JJS-175	–	–	–	2028220-200	KLS-R-175	A6K-175-R	HSJ-175

Tabela 8.29 3x525–600 V, Gabinete Metálico Tamanhos A, B e C

Potência [kW (hp)]	Fusível máximo recomendado							
	Pré-fusíveis máximos [A]	Bussmann E52273 RK1/JDDZ	Bussmann E4273 J/JDDZ	Bussmann E4273 T/JDDZ	SIBA E180276 RK1/JDDZ	Littelfuse E81895 RK1/JDDZ	Ferraz-Shawmut E163267/E2137 RK1/JDDZ	Ferraz-Shawmut E2137 J/HSJ
11–15 (15–20)	30	KTS-R-30	JKS-30	JJS-30	5017906-030	KLS-R-030	A6K-30-R	HST-30
22 (30)	45	KTS-R-45	JKS-45	JJS-45	5014006-050	KLS-R-045	A6K-45-R	HST-45
30 (40)	60	KTS-R-60	JKS-60	JJS-60	5014006-063	KLS-R-060	A6K-60-R	HST-60
37 (50)	80	KTS-R-80	JKS-80	JJS-80	5014006-080	KLS-R-075	A6K-80-R	HST-80
45 (60)	90	KTS-R-90	JKS-90	JJS-90	5014006-100	KLS-R-090	A6K-90-R	HST-90
55 (75)	100	KTS-R-100	JKS-100	JJS-100	5014006-100	KLS-R-100	A6K-100-R	HST-100
75 (100)	125	KTS-R-125	JKS-125	JJS-125	2028220-125	KLS-150	A6K-125-R	HST-125
90 (125)	150	KTS-R-150	JKS-150	JJS-150	2028220-150	KLS-175	A6K-150-R	HST-150

Tabela 8.30 3x525–690 V, Gabinete Metálico Tamanhos B e C

8.9 Valor Nominal da Potência, Peso e Dimensões

Tamanho do gabinete metálico [kW (hp)]		A2		A3		A4	A5
3x525–690 V	T7	–		–		–	–
3x525–600 V	T6	–		0,75–7,5 (1–10)		–	0,75–7,5 (1–10)
3x380–480 V	T4	0,37–4,0 (0,5–5)		5,5–7,5 (7,5–10)		0,37–4,0 (0,5–5)	0,37–7,5 (0,5–10)
1x380–480 V	S4	–		–		1,1–4,0 (1,5–5)	–
3x200–240 V	T2	0,25–3,0 (0,34–4)		3,7 (0,5)		0,25–2,2 (0,34–3)	0,25–3,7 (0,34–5)
1x200–240 V	S2	–		1,1 (1,5)		1,1–2,2 (1,5–3)	1,1 (1,5)
IP		20	21	20	21	55/66	55/66
NEMA		Chassi	Tipo 1	Chassi	Tipo 1	Type 12/4X	Type 12/4X
Altura [mm (pol)]							
Altura da placa traseira	A ¹⁾	268 (10,6)	375 (14,8)	268 (10,6)	375 (14,8)	390 (15,4)	420 (16,5)
Altura com a placa de desacoplamento para cabos de fieldbus	A	374 (14,7)	–	374 (14,7)	–	–	–
Distância entre a furação de montagem	a	257 (10,1)	350 (13,8)	257 (10,1)	350 (13,8)	401 (15,8)	402 (15,8)
Largura [mm (pol)]							
Largura da placa traseira	B	90 (3,5)	90 (3,5)	130 (5,1)	130 (5,1)	200 (7,9)	242 (9,5)
Largura da placa traseira com um opcional C	B	130 (5,1)	130 (5,1)	170 (6,7)	170 (6,7)	–	242 (9,5)
Largura da placa traseira com 2 opcionais C	B	90 (3,5)	90 (3,5)	130 (5,1)	130 (5,1)	–	242 (9,5)
Distância entre a furação de montagem	b	70 (2,8)	70 (2,8)	110 (4,3)	110 (4,3)	171 (6,7)	215 (8,5)
Profundidade²⁾ [mm (pol)]							
Sem opcionais A/B	C	205 (8,1)	205 (8,1)	205 (8,1)	205 (8,1)	175 (6,9)	200 (7,9)
Com opcionais A/B	C	220 (8,7)	220 (8,7)	220 (8,7)	220 (8,7)	175 (6,9)	200 (7,9)
Furos para parafusos [mm (pol)]							
	c	8,0 (0,31)	8,0 (0,31)	8,0 (0,31)	8,0 (0,31)	8,25 (0,32)	8,2 (0,32)
	d	∅ 11 (0,43)	∅ 11 (0,43)	∅ 11 (0,43)	∅ 11 (0,43)	∅ 12 (0,47)	∅ 12 (0,47)
	e	∅ 5,5 (0,22)	∅ 5,5 (0,22)	∅ 5,5 (0,22)	∅ 5,5 (0,22)	∅ 6,5 (0,26)	∅ 6,5 (0,26)
	f	9 (0,35)	9 (0,35)	9 (0,35)	9 (0,35)	6 (0,24)	9 (0,35)
Peso máximo [kg (lbs.)]		4,9 (10,8)	5,3 (11,7)	6,6 (14,6)	7 (15,4)	9,7 (21,4)	14 (31)
1) Consulte <i>Ilustração 3.4</i> e <i>Ilustração 3.5</i> para furação de montagem da parte superior e inferior.							
2) A profundidade do gabinete metálico varia com os diferentes opcionais instalados.							

Tabela 8.31 Valor nominal da potência, peso e dimensões, gabinete metálico tamanhos A2-A5

Tamanho do gabinete metálico [kW (hp)]		B1	B2	B3	B4	C1	C2	C3	C4
3x525–690 V	T7	–	11–30 (15–40)	–	–	–	37–90 (50–125)	–	–
3x525–600 V	T6	11–18,5 (15–25)	22–30 (30–40)	11–18,5 (15–25)	22–37 (30–50)	37–55 (50–75)	75–90 (100–125)	45–55 (60–75)	75–90 (100–125)
3x380–480 V	T4	11–18,5 (15–25)	22–30 (30–40)	11–18,5 (15–25)	22–37 (30–50)	37–55 (50–75)	75–90 (100–125)	45–55 (60–75)	75–90 (100–125)
1x380–480 V	S4	7,5 (10)	11 (15)	–	–	18 (24)	37 (50)	–	–
3x200–240 V	T2	5,5–11 (7,5–15)	15 (20)	5,5–11 (7,5–15)	15–18,5 (20–25)	18,5–30 (25–40)	37–45 (50–60)	22–30 (30–40)	37–45 (50–60)
1x200–240 V	S2	1,5–3,7 (2–5)	7,5 (10)	–	–	15 (20)	22 (30)	–	–
IP NEMA		21/55/66 Type 1/12/4X	21/55/66 Type 1/12/4X	20 Chassi	20 Chassi	21/55/66 Type 1/12/4X	21/55/66 Type 1/12/4X	20 Chassi	20 Chassi
Altura [mm (pol)]									
Altura da placa traseira	A ¹⁾	480 (18,9)	650 (25,6)	399 (15,7)	520 (20,5)	680 (26,8)	770 (30,3)	550 (21,7)	660 (26)
Altura com a placa de desaco- plamento para cabos de fieldbus	A	–	–	419 (16,5)	595 (23,4)	–	–	630 (24,8)	800 (31,5)
Distância entre a furação de montagem	a	454 (17,9)	624 (24,6)	380 (15)	495 (19,5)	648 (25,5)	739 (29,1)	521 (20,5)	631 (24,8)
Largura [mm (pol)]									
Largura da placa traseira	B	242 (9,5)	242 (9,5)	165 (6,5)	231 (9,1)	308 (12,1)	370 (14,6)	308 (12,1)	370 (14,6)
Largura da placa traseira com um opcional C	B	242 (9,5)	242 (9,5)	205 (8,1)	231 (9,1)	308 (12,1)	370 (14,6)	308 (12,1)	370 (14,6)
Largura da placa traseira com 2 opcionais C	B	242 (9,5)	242 (9,5)	165 (6,5)	231 (9,1)	308 (12,1)	370 (14,6)	308 (12,1)	370 (14,6)
Distância entre a furação de montagem	b	210 (8,3)	210 (8,3)	140 (5,5)	200 (7,9)	272 (10,7)	334 (13,1)	270 (10,6)	330 (13)
Profundidade²⁾[mm (pol)]									
Sem opcionais A/B	C	260 (10,2)	260 (10,2)	248 (9,8)	242 (9,5)	310 (12,2)	335 (13,2)	333 (13,1)	333 (13,1)
Com opcionais A/B	C	260 (10,2)	260 (10,2)	262 (10,3)	242 (9,5)	310 (12,2)	335 (13,2)	333 (13,1)	333 (13,1)
Furos para parafusos [mm (pol)]									
	c	12 (0,47)	12 (0,47)	8 (0,32)	–	12 (0,47)	12 (0,47)	–	–
	d	∅19 (0,75)	∅19 (0,75)	12 (0,47)	–	∅19 (0,75)	∅19 (0,75)	–	–
	e	∅9 (0,35)	∅9 (0,35)	6,8 (0,27)	8,5 (0,33)	∅9 (0,35)	∅9 (0,35)	8,5 (0,33)	8,5 (0,33)
	f	9 (0,35)	9 (0,35)	7,9 (0,31)	15 (0,59)	9,8 (0,39)	9,8 (0,39)	17 (0,67)	17 (0,67)
Peso máximo [kg (lbs.)]		23 (51)	27 (60)	12 (26,5)	23,5 (52)	45 (99)	65 (143)	35 (77)	50 (110)

1) Consulte *Ilustração 3.4* e *Ilustração 3.5* para furação de montagem da parte superior e inferior.

2) A profundidade do gabinete metálico varia com os diferentes opcionais instalados.

Tabela 8.32 Valor nominal da potência, peso e dimensões, gabinete metálico tamanhos B1-B4, C1-C4

9 Apêndice

9.1 Símbolos, abreviações e convenções

°C	Graus Celsius
°F	Graus Fahrenheit
CA	Corrente alternada
AEO	Otimização Automática de Energia
AWG	American wire gauge
AMA	Adaptação automática do motor
CC	Corrente contínua
EMC	Compatibilidade eletromagnética
ETR	Relé térmico eletrônico
$f_{M,N}$	Frequência do motor nominal
FC	Conversor de frequência
I_{INV}	Corrente nominal de saída do inversor
I_{LIM}	Limite de Corrente
$I_{M,N}$	Corrente nominal do motor
$I_{VLT,MAX}$	Corrente de saída máxima
$I_{VLT,N}$	Corrente de saída nominal fornecida pelo conversor de frequência
IP	Proteção de entrada
LCP	Painel de controle local
MCT	Motion Control Tool
n_s	Velocidade do motor síncrono
$P_{M,N}$	Potência do motor nominal
PELV	Tensão extra baixa protetiva
PCB	Placa de circuito Impresso
Motor PM	Motor de ímã permanente
PWM	Modulação por largura de pulso
RPM	Rotações por minuto
Regenerativo	Terminais regenerativos
T_{LIM}	Limite de torque
$U_{M,N}$	Tensão do motor nominal

Tabela 9.1 Símbolos e abreviações

Convenções

Listas numeradas indicam os procedimentos. As listas de itens indicam outras informações.

O texto em itálico indica:

- Referência cruzada.
- Link.
- Nome do parâmetro.
- Nome do grupo do parâmetro.
- Opcional de parâmetro.
- Rodapé.

Todas as dimensões nos desenhos estão em [mm] (pol).

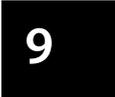
9.2 Estrutura de Menu dos Parâmetros

AVISO!

A disponibilidade de alguns parâmetros depende da configuração de hardware (opcionais instalados e valor nominal da potência).

0-0*	Operação/Display	1-00	Modo Configuração	1-62	Compensação de Escorregamento	3-04	Função de Referência	4-6*	Bypass de Velocidade
0-0*	Configurações Básicas	1-01	Princípio de Controle do Motor	1-63	Constante de Tempo de Compensação de Escorregamento	3-1*	Referências	4-60	Velocidade de Bypass de [rpm]
0-01	Idioma	1-03	Características do Torque	1-64	Amortecimento de ressonância	3-10	Referência Predefinida	4-61	Bypass de Velocidade De [Hz]
0-02	Unidade de velocidade de motor	1-04	Modo Sobrecarga	1-65	Constante de Tempo de Amortecimento de Ressonância	3-11	Velocidade de Jog [Hz]	4-62	Velocidade de Bypass para [rpm]
0-03	Configurações Regionais	1-06	Sentido Horário	1-66	Corrente Mínima em Baixa Velocidade	3-13	Fonte da Referência 1	4-63	Bypass de Velocidade Até [Hz]
0-04	Estado Operacional na Energização	1-1*	Seleção do motor	1-67	Ajustes da Partida	3-14	Referência Relativa Predefinida	4-64	Setup de Bypass Semi-Auto
0-05	Unidade de Modo Local	1-10	Construção do Motor	1-76	Modo de Partida PM	3-15	Fonte da Referência 2	5-0*	Entrada/Saída Digital
0-1*	Operações de Setup	1-1*	VVC+ PM/SYN RM	1-70	Retardo de Partida	3-16	Fonte da Referência 3	5-0*	Modo E/S Digital
0-10	Configuração Ativa	1-14	Ganho de Amortecimento	1-71	Função Partida	3-17	Velocidade de Jog [rpm]	5-00	Modo do Terminal 27
0-11	Setup de Programação	1-15	Constante de Tempo do Filtro de Baixa Velocidade	1-72	Flying Start	3-19	Rampa 1	5-01	Modo do Terminal 29
0-12	Este Setup está vinculado a	1-16	Constante de Tempo do Filtro de Alta Velocidade	1-73	Velocidade máxima de partida do compressor [rpm]	3-42	Tempo de Aceleração da Rampa 1	5-02	Modo do Terminal 27
0-13	Leitura: Setups Vinculados	1-17	Constante de tempo do filtro de tensão	1-78	Velocidade máxima de partida do compressor [Hz]	3-51	Rampa 2	5-1*	Entradas Digitais
0-14	Leitura: Prog. Setups / Canal	1-17	Constante de tempo do filtro de tensão	1-79	Tempo Máx. de Partida da Bomba para Desarme	3-52	Tempo de Aceleração da Rampa 2	5-10	Terminal 18 Entrada Digital
0-20	Linha de Display 1,1 Pequeno	1-2*	Dados do Motor	1-80	Ajustes de Parada	3-80	Tempo de Desaceleração da Rampa 1	5-11	Terminal 19 Entrada Digital
0-21	Linha de Display 1,2 Pequeno	1-20	Potência do Motor [kW]	1-81	Função na Parada	3-81	Tempo de Aceleração da Rampa 2	5-12	Terminal 27 Entrada Digital
0-22	Linha de Display 1,3 Pequeno	1-21	Potência do Motor [HP]	1-82	Velocidade Mínima para Função na Parada [rpm]	3-82	Tempo de Desaceleração da Rampa 2	5-13	Terminal 29 Entrada Digital
0-23	Linha de Display 2 Grande	1-22	Tensão do Motor	1-86	Velocidade de Desarme Baixa [rpm]	3-87	Velocidade final da rampa da válvula de retenção [rpm]	5-14	Terminal 32 Entrada Digital
0-24	Linha de Display 3 Grande	1-23	Frequência do Motor	1-87	Velocidade de Desarme Baixa [Hz]	3-88	Tempo de Rampa do Jog	5-15	Terminal 33 Entrada Digital
0-25	Meu Menu Pessoal	1-24	Corrente do Motor	1-90	Temper. do Motor	3-90	Potencímetro Digital	5-16	Terminal X30/2 Entrada Digital
0-3*	Leitura Personalizada LCP	1-25	Velocidade Nominal do Motor	1-91	Proteção Térmica do Motor	3-91	Tempo de Rampa Final	5-17	Terminal X30/3 Entrada Digital
0-30	Unidade de Leitura Personalizada	1-26	Motor Cont. Torque Nominal	1-92	Velocidade de Desarme Baixa [rpm]	3-92	Tempo de Rampa	5-18	Terminal X30/4 Entrada Digital
0-31	Valor Min. Leitura Personalizada	1-28	Verificação da Rotação do motor	1-93	Fonte do Termistor	3-93	Limite Máximo	5-19	Terminal 37 Entrada Digital
0-32	Valor Máx. Leitura Personalizada	1-29	Adaptação Automática do Motor (AMA)	1-94	ATEX ETR redução da velocidade limite de corrente	3-94	Limite Mínimo	5-20	Terminal X46/1 Entrada Digital
0-38	Texto do Display 1	1-30	Avançado Dados do Motor	1-98	ATEX ETR freq. pontos interpol.	3-95	Limite Máximo	5-21	Terminal X46/3 Entrada Digital
0-37	Texto do Display 2	1-31	Resistência do Estator (Rs)	1-99	ATEX ETR corrente de pontos interpol	3-95	Limite Mínimo	5-22	Terminal X46/5 Entrada Digital
0-39	Texto do Display 3	1-33	Resistência do Rotor (Rr)	2-0*	Freios	4-*	Limites/Advertências	5-23	Terminal X46/7 Saída digital (MCB 101)
0-40	Teclado [Hand on] (Manual ligado) do LCP	1-34	Reatância Parasita do Rotor (X2)	2-0*	Freio CC	4-1*	Limites do Motor	5-24	Terminal X46/9 Entrada Digital
0-41	Tecla [Off] do LCP	1-35	Reatância Principal (Xh)	2-00	Corrente de Retenção CC/Preaquecimento	4-10	Sentido da rotação do motor	5-25	Terminal X46/13 Entrada Digital
0-42	Tecla [Auto on] (Automático Ligado) do LCP	1-36	Resistência de Perda do Ferro (Rfe)	2-01	Corrente de Freio CC	4-11	Limite Inferior da Velocidade do Motor [rpm]	5-26	Terminal X46/13 Entrada Digital
0-43	Tecla [Reinicializar] do LCP	1-37	Indutância do eixo-d (Ld)	2-02	Tempo de Freio CC	4-12	Limite Superior da Velocidade do Motor [Hz]	5-27	Terminal 27 Saída Digital
0-44	Tecla [Off/Reset] do LCP	1-38	Indutância do eixo-q (Lq)	2-03	Velocidade de ativação do freio CC [rpm]	4-13	Limite Superior da Velocidade do Motor [rpm]	5-28	Terminal 29 Saída Digital
0-45	Tecla [Drive Bypass] LCP	1-39	Polos do Motor	2-04	Velocidade de ativação do freio CC [Hz]	4-14	Motor [Hz]	5-29	Terminal 29 Alta Frequência
0-50	Cópia via LCP	1-44	Força Contra Eletro Motriz a 1000 rpm	2-06	Corrente de Estacionamento	4-16	Limite de Torque do Modo Motor	5-55	Term. 33 Baixa Frequência
0-51	Cópia do Setup	1-45	Sat. da Indutância do eixo-q (LqSat)	2-07	Tempo de Estacionamento	4-17	Limite de Torque do Modo Gerador	5-56	Term. 33 Alta Frequência
0-6*	Senha	1-46	Ganho de Direção de Posição	2-1*	Funções do Freio	4-18	Limite de Corrente	5-57	Term. 33 Ref./Feedback Baixo Valor
0-60	Senha do Menu Principal	1-47	Calibração de Torque	2-11	Resistor do Freio (ohm)	4-19	Frequência de Saída Máx.	5-58	Term. 33 Ref./Feedback Alto Valor
0-61	Acesso ao Menu Principal sem Senha	1-5*	PrgrIndepnd.dCarg	2-12	Limite da Potência de Frenagem (kW)	4-50	Aj. Advertências	5-59	Constante de Tempo do Filtro de Pulso #29
0-65	Senha de Menu Pessoal	1-50	Magnetização do Motor à Velocidade Zero	2-13	Monitoramento da Potência de Frenagem	4-51	Advertência de Corrente Baixa	5-60	Term. 33 Baixa Frequência
0-66	Acesso ao Menu Pessoal s/ Senha	1-51	Velocidade Mínima de Magnetização Normal [rpm]	2-15	Verificação do freio	4-52	Advertência de Corrente Alta	5-62	Term. 33 Alta Frequência
0-67	Acesso à Senha do Bus	1-52	Velocidade Mínima de Magnetização Normal [Hz]	2-16	Corrente max. do freio CA	4-53	Advertência de Velocidade Baixa	5-60	Term. 33 Ref./Feedback Baixo Valor
0-70	Data e Hora	1-55	Características V/f - V	2-17	Controle de Sobretenção	4-54	Advertência de Referência Baixa	5-63	Term. 33 Ref./Feedback Alto Valor
0-71	Formato da Data	1-56	Característica V/f - f	3-0*	Referência / Rampas	4-55	Advertência de Referência Alta	5-65	Constante de Tempo do Filtro de Pulso #33
0-72	Formato da Hora	1-58	Corrente de Pulso de Teste de Flying Start	3-02	Referência Mínima	4-56	Advertência de Feedback Baixo	5-66	Terminal X30/6 Variável Saída de Pulso
0-74	Horário de Verão	1-59	Frequência de Pulso de Teste de Flying Start	3-03	Referência Máxima	4-58	Função Fase Ausente de Motor	5-68	Freq. Máx. de Saída de Pulso nº X30/6
0-77	Inicio do Horário de Verão	1-6*	Depend. da Carga Configuração						
0-79	Falha do Relógio	1-60	Compensação de Carga de Baixa Velocidade						
0-81	Dias Úteis	1-61	Compensação de Carga de Alta Velocidade						
0-82	Dias Úteis Adicionais								
0-83	Dias de Folga Adicionais								
0-89	Leitura da Data e Hora								
1-1*	Carga e Motor								
1-0*	Configurações Gerais								

5-8*	Opcionais de E/S	6-52	Terminal 42 Escala Máxima de Saída	8-54	Selecionar Reversão	10-1*	DeviceNet	12-4*	Modbus TCP
5-80	Atraso de Reconexão da Capa do AHF	6-53	Terminal 42 Controle de Saída do Bus	8-55	Selecionar Setup	10-10	Seleção do Tipo de Dados de Processo	12-40	Parâmetro de Status
5-9*	Controlado por Bus	6-54	Terminal 42 Prefe. do Timeout de Saída	8-56	Selecionar Referência Predefinida	10-11	Gravação da Config dos Dados de Processo	12-41	Contador de Mensagem do Escravo
5-90	Controle do Bus digital e do relé	6-55	Terminal 42 Prefe. do Timeout de Saída	8-8*	Diagnóstico da Porta do FC	10-12	Leitura da Config dos Dados de Processo	12-42	Contador de Mensagem de Exceção do Escravo
5-94	Timeout Predefinido da Saída de Pulso nº 27	6-6*	Saída analógica X30/8	8-81	Contador de Erros do Bus	10-13	Parâmetro de Advertência	12-8*	Outros Serviços Ethernet
5-95	Controle do Bus da Saída de Pulso nº 29	6-60	Terminal X30/8 Saída	8-82	Mensagem Recebida do Escravo	10-14	Referência da Rede	12-80	Servidor de FTP
5-96	Timeout Predefinido da Saída de Pulso nº 29	6-61	Terminal X30/8 Escala Min.	8-83	Contador de Erros do Escravo	10-15	Controle da Rede	12-81	Servidor HTTP
5-97	Controle do Bus da Saída de Pulso nº X30/6	6-62	Terminal X30/8 Máx. Escala Bus	8-9*	Jog do Bus/Feedback	10-2*	Filtros COS	12-82	Serviço SMTP
5-98	Timeout Predefinido da Saída de Pulso nº X30/6	6-63	Terminal X30/8 Controle de Saída do Bus	8-94	Feedback do Barramento 1	10-20	Filtro COS 1	12-83	Agente SNMP
6-6**	Entrada/Saída Analógica	6-64	Terminal X30/8 Prefe. do Timeout de Saída	8-95	Feedback do Barramento 2	10-21	Filtro COS 2	12-84	Deteção de conflito de endereços
6-0*	Modo E/S Analógica	6-7*	Saída Analóg. X45/1	9-0*	PROFIBUS	10-22	Filtro COS 3	12-85	Último conflito de ACD
6-01	Função Timeout do Live Zero	6-70	Terminal X45/1 Saída	9-00	Setpoint	10-23	Filtro COS 4	12-89	Porta do Canal de Soquete Transparente
6-1*	Entrada analógica 53	6-71	Terminal X45/1 Escala Min.	9-07	Valor Real	10-3*	Acesso ao Parâmetro	12-9*	Serviços Ethernet Avançados
6-10	Terminal 53 Baixa Tensão	6-72	Terminal X45/1 Escala Máx.	9-15	Configuração de Gravação do PC	10-30	Índice da Matriz	12-90	Diagnóstico de Cabo
6-11	Terminal 53 Alta Tensão	6-73	Terminal X45/1 Controle do Bus	9-16	Configuração de Leitura do PC	10-31	Armazenar Valores dos Dados	12-91	MDI-X
6-12	Terminal 53 Corrente Baixa	6-74	Terminal X45/1 Prefe. do Timeout de Saída	9-18	Endereço do N0	10-32	Revisão do DeviceNet	12-92	Espionagem IGMP
6-13	Terminal 53 Corrente Alta	6-8*	Saída Analógica X45/3	9-22	Seleção de Telegrama	10-33	Gravar Sempre	12-93	Comprimento Errado de Cabo
6-14	Terminal 53 Ref./Feedback Baixo Valor	6-80	Terminal X45/3 Saída	9-23	Parâmetros para Sinais	10-34	Código do Produto DeviceNet	12-94	Proteção contra Broadcast Storm
6-15	Terminal 53 Ref./Feedback Alto Valor	6-81	Terminal X45/3 Escala Min.	9-27	Edição do Parâmetro	10-39	Parâmetros F. do DeviceNet	12-95	Timeout de inatividade
6-16	Terminal 53 Constante de Tempo do Filtro	6-82	Terminal X45/3 Escala Máx.	9-28	Controle de Processo	12-0*	Configurações de IP	12-96	Config. da Porta
6-17	Terminal 53 Live Zero	6-83	Terminal X45/3 Controle do Bus	9-31	Endereço Seguro	12-00	Designação do Endereço IP	12-97	Prioridade de QoS
6-20	Terminal 54 Baixa Tensão	6-84	Terminal X45/3 Prefe. do Timeout de Saída	9-44	Contador de Mensagem de Falha	12-01	Endereço IP	12-98	Contadores de Interface
6-21	Terminal 54 Alta Tensão	8-0*	Com. e Opcionais	9-45	Código de Falha	12-02	Máscara de Sub-rede	12-99	Contadores de Mídia
6-22	Terminal 54 Corrente Baixa	8-0*	Configurações Gerais	9-52	Contador da Situação do defeito	12-03	Gateway Padrão	13-0*	Smart Logic
6-23	Terminal 54 Corrente Alta	8-0*	Configurações Gerais	9-53	Warning Word do Profibus	12-04	Servidor DHCP	13-0*	Definições do SLC
6-24	Terminal 54 Ref./Feedback Baixo Valor	8-01	Tipo de Controle	9-63	Baud Rate Real	12-05	Contrato de Aluguel Expira	13-00	Modo Controlador do SL
6-25	Terminal 54 Ref./Feedback Alto Valor	8-02	Origem do Controle	9-64	Identificação do Dispositivo	12-06	Servidores de Nome	13-01	Iniciar Evento
6-26	Terminal 54 Constante de Tempo do Filtro	8-03	Tempo de Controle	9-65	Número do Perfil	12-07	Nome do Domínio	13-02	Parar Evento
6-27	Terminal 54 Live Zero	8-04	Função Timeout de Controle	9-66	Control Word 1	12-08	Nome do Host	13-03	Reinicializar o SLC
6-30	Terminal X30/11 Baixa Tensão	8-05	Função Final do Timeout	9-68	Status Word 1	12-09	Endereço Físico	13-1*	Comparadores
6-31	Terminal X30/11 Alta Tensão	8-06	Reset do Timeout de Controle	9-70	Setup de Programação	12-1*	Status do Link	13-10	Operando do Comparador
6-32	Terminal 54 Corrente Baixa	8-07	Acionador de Diagnóstico	9-71	Valor dos Dados Salvos Profibus	12-11	Duração do Link	13-11	Operador do Comparador
6-23	Terminal 54 Corrente Alta	8-08	Filtragem de leitura	9-72	ProfibusDriveReset	12-12	Negociação Automática	13-12	Valor do Comparador
6-24	Terminal 54 Ref./Feedback Baixo Valor	8-09	Def. de Controle	9-75	Identificação do DO	12-13	Velocidade do Link	13-1*	RS Flip Flops
6-25	Terminal 54 Ref./Feedback Alto Valor	8-10	Perfil de Controle	9-80	Parâmetros Definidos (1)	12-14	Link Duplex	13-15	RS-FF Operando S
6-26	Terminal 54 Constante de Tempo do Filtro	8-11	Status Word STW Configurável	9-81	Parâmetros Definidos (2)	12-18	Supervisor MAC	13-16	RS-FF Operando R
6-27	Terminal 54 Live Zero	8-12	CTW Configurável da Control Word	9-82	Parâmetros Definidos (3)	12-19	Supervisor End. IP	13-2*	Temporizadores
6-30	Terminal X30/11 Baixa Tensão	8-13	Alarme/Warning word configurável	9-83	Parâmetros Definidos (4)	12-20	Dados do Processo	13-4*	Regras Lógicas
6-31	Terminal X30/11 Alta Tensão	8-14	Configurações da Porta do FC	9-84	Parâmetros Definidos (5)	12-21	Instância de Controle	13-40	Regra Lógica Booleana 1
6-34	Term. X30/11 Ref./Feedback Baixo Valor	8-3*	Configurações da Porta do FC	9-85	Parâmetros Definidos (6)	12-22	Gravação da Config dos Dados de Processo	13-41	Operador de Regra Lógica 1
6-35	Term. X30/11 Ref./Feedback Alto Valor	8-30	Protocolo	9-90	Parâmetros Alterados (1)	12-27	Mestre Principal	13-42	Regra Lógica Booleana 2
6-36	Term. X30/11 Constante de Tempo do Filtro	8-31	Endereço	9-91	Parâmetros Alterados (2)	12-28	Armazenar Valores dos Dados	13-43	Operador de Regra Lógica 2
6-37	Term. X30/11 Live Zero	8-32	Baud Rate	9-92	Parâmetros Alterados (3)	12-29	Gravar Sempre	13-44	Regra Lógica Booleana 3
6-40	Entrada analógica X30/12	8-33	Bits de Parada / Paridade	9-93	Parâmetros Alterados (4)	12-3*	EtherNet/IP	13-5*	Estados
6-41	Terminal X30/12 Baixa Tensão	8-35	Atraso de Resposta Mínimo	9-94	Parâmetros Alterados (5)	12-30	Parâmetro de Advertência	13-51	Evento do Controlador do SL
6-44	Term. X30/12 Ref./Feedback Baixo Valor	8-36	Atraso de Resposta Máx.	9-99	Contador de Revisões do Profibus	12-31	Referência da Rede	13-52	Ação do Controlador do SL
6-45	Term. X30/12 Ref./Feedback Alto Valor	8-37	Atraso Inter-Caracter Máximo	10-0*	Programações Comuns	12-32	Controle da Rede	13-90	Disparo de alerta
6-46	Term. X30/12 Constante de Tempo do Filtro	8-4*	Protocolo FC MC definido	10-01	Seleção de Baud Rate	12-33	Revisão do CIP	13-91	Ação de alerta
6-47	Term. X30/12 Live Zero	8-40	Configuração de Gravação do PC	10-02	ID do MAC	12-34	Código CIP do Produto	13-92	Texto de alerta
6-5*	Saída Analógica 42	8-43	Configuração de Leitura do PC	10-05	Leitura do Contador de Erros de Transmissão	12-35	Parâmetro do EDS	13-9*	Leituras definidas pelo usuário
6-50	Terminal 42 Saída	8-50	Selecionar parada por inércia	10-06	Leitura do Contador de Erros de Recepção	12-37	Temporizador de Inibição do COS	13-97	Alarm Word de Alerta
6-51	Terminal 42 Escala Mínima de Saída	8-51	Selecionar Parada Rápida	10-07	Leitura do Contador de Bus Off	12-38	Filtro COS	13-98	Warning Word de Alerta
		8-52	Selecionar Freq CC					13-99	Status Word de Alerta
		8-53	Selecionar Partida						



14-3** Funções Especiais	15-05 Sobre-tensões	15-76 Opcional no Slot C1/E1	16-61 Configuração do Interruptor do Terminal 53	18-72 Desbalanceamento de rede
14-0* Chaveamento do Inversor	15-06 Reinicializar Contador de kWh	15-77 Versão do SW do Opcional Slot C1/E1	16-62 Entrada analógica 53	18-75 Tensão CC do retificador
14-00 Padrão de Chaveamento	15-07 Reinicializar Contador de Horas de Funcionamento	15-8* Dados Operacionais II	16-63 Configuração do Interruptor do Terminal 54	20-0** Malha Fechada do Drive Feedback
14-01 Frequência de Chaveamento	15-08 Número de Partidas	15-80 Horas de funcionamento do ventilador	16-64 Entrada analógica 54	20-00 Fonte do Feedback 1
14-04 PWM Randômico	15-1* Configurações do Registro de Dados	15-81 Horas de funcionamento do ventilador	16-65 Saída Analógica 42 [mA]	20-01 Conversão de Feedback 1
14-1* Liga/Desliga Rede Elétrica	15-10 Fonte do Registro	15-9* Informações do Parâmetro	16-66 Saída Digital [bin]	20-02 Unidade da Fonte de Feedback 1
14-10 Falha de rede elétrica	15-11 Intervalo de Registro	15-92 Parâmetros Definidos	16-67 Entrada de Pulso #29 [Hz]	20-03 Fonte de Feedback 2
14-11 Tensão de Rede na Falha de Rede Elétrica	15-12 Evento de Disparo	15-93 Parâmetros Modificados	16-68 Entrada de Pulso #33 [Hz]	20-04 Conversão de Feedback 2
14-12 Função no Desbalanceamento de Rede	15-13 Modo de Registro	15-99 Identificação do drive	16-69 Saída de Pulso nº 27 [Hz]	20-05 Unidade da Fonte de Feedback 2
14-16 Cin. Ganho de Backup	15-14 Amostras Antes de Acionar	16-** Exibição dos Dados	16-70 Saída de Pulso nº 29 [Hz]	20-06 Fonte de Feedback 3
14-2* Funções Reset	15-20 Registro do Histórico: Evento	16-0* Status Geral	16-71 Saída do Relé [bin]	20-07 Conversão de Feedback 3
14-20 Modo Reinicializar	15-21 Registro do Histórico: Valor	16-00 Control Word	16-72 Contador A	20-08 Unidade da Fonte de Feedback 3
14-21 Tempo de uma Nova Partida Automática	15-22 Registro do Histórico: Tempo	16-01 Referência [Unidade]	16-73 Contador B	20-12 Unidade da Referência/Feedback
14-22 Modo Operação	15-23 Registro do histórico: Data e Hora	16-02 Referência [%]	16-75 Entrada Analógica X30/11	20-2* Feedback/Setpoint
14-25 Atraso do Desarme no Limite de Torque	15-30 Registro de Alarme: Código de Erro	16-03 Status Word	16-76 Entrada Analógica X30/12	20-20 Função de Feedback
14-26 Atraso do Desarme na Falha do Inversor	15-31 Registro de Alarme: Valor	16-05 Valor Real Principal [%]	16-77 Saída analógica X30/8 [mA]	20-21 Setpoint 1
14-28 Programações de Produção	15-32 Registro de Alarme: Tempo	16-1* Status do Motor	16-78 Saída Analógica X45/1 [mA]	20-22 Setpoint 2
14-29 Código de Serviço	15-33 Registro de Alarme: Data e Hora	16-10 Potência [kW]	16-79 Saída Analógica X45/3 [mA]	20-23 Setpoint 3
14-3* Ctrl. Limite de Corrente	15-34 Registro de Alarme: Setpoint	16-11 Potência [hp]	16-8* Porta do FC e Fieldbus	20-60 Unidade sem Sensores
14-30 Ctrl Lim Corrente, Ganho Proporcional	15-35 Registro de Alarme: Feedback	16-12 Tensão do Motor	16-80 CTW 1 do Fieldbus	20-69 Informações Sem Sensor
14-31 Ctrl Lim Corrente, Tempo de Integração	15-36 Registro de Alarme: Demanda Corrente	16-13 Frequência	16-82 REF 1 do Fieldbus	20-7* Sintonização automática do PID
14-32 Ctrl Lim Corrente, Tempo do Filtro	15-37 Registro de Alarme: Unidade Ctrl	16-14 Corrente do Motor	16-84 Comunicação Opcional STW	20-70 Tipo de Malha Fechada
14-4* Otimização de Energia	15-4* Identificação do drive	16-15 Frequência [%]	16-85 CTW 1 da Porta do FC	20-71 Desempenho do PID
14-40 Nível do VT	15-40 Tipo do FC	16-16 Torque [Nm]	16-86 REF 1 da Porta do FC	20-72 Modificação de Saída do PID
14-41 Magnetização Mínima do AEO	15-41 Seção de Potência	16-17 Velocidade [rpm]	16-89 Alarme/Warning word configurável	20-73 Nível de Feedback Mínimo
14-42 Frequência AEO Mínima	15-42 Tensão	16-18 Têrmico Calculado do Motor	16-9* Leituras de Diagnóstico	20-74 Nível de Feedback Máximo
14-43 Cospil do Motor	15-43 Versão do Software	16-20 Ângulo do Motor	16-90 Alarm Word	20-79 Sintonização automática do PID
14-5* Ambiente	15-44 String do Código de Pedido	16-21 Torque [%]	16-91 Alarm Word 2	20-8* Configurações Básicas do PID
14-50 Filtro de RFI	15-45 String do Código do Tipo Real	16-22 Potência do eixo do motor [kW]	16-92 Warning Word	20-81 Controle Normal/Inverso do PID
14-51 Compensação do Barramento CC	15-46 Nº. do Pedido do Conversor de Frequência	16-24 Resistência do estator calibrada	16-93 Warning Word 2	20-82 Velocidade de Partida do PID [rpm]
14-52 Controle do Ventilador	15-47 Nº. de Pedido do Cartão de Potência.	16-26 Potência Filtrada [kW]	16-94 Ext. Status Word	20-83 Velocidade de Partida do PID [Hz]
14-53 Monitor do Ventilador	15-48 Nº do Id do LCP	16-27 Potência Filtrada [hp]	16-95 Ext. Status Word 2	20-84 Largura de banda na referência
14-55 Filtro de Saída	15-49 ID do SW da Placa de Controle	16-3* Status do Drive	16-96 Word de Manufatura	20-9* Controlador PID
14-56 Filtro de Saída de Capacitância	15-50 ID do SW da Placa de Potência	16-30 Tensão do Barramento CC	18-** Informações e Leituras	20-91 Anti Windup do PID
14-57 Filtro de Saída de Indutância	15-51 Número de Série do Conversor de Frequência	16-31 Temp. do Sistema	18-0* Log. Manutenção	20-93 Ganho Proporcional do PID
14-58 Filtro de ganho de tensão	15-53 Número de Série do Cartão de Potência	16-32 Energia do Frio / s	18-01 Log de Manutenção: Ação	20-94 Tempo Integrado do PID
14-59 Número Real de Unidades do Inversor	15-54 Nome do arquivo de configuração	16-33 Temperatura do Dissipador de Calor	18-02 Log de Manutenção: Tempo	20-95 Tempo do Diferencial do PID
14-6* Derate Automático	15-55 Nome do arquivo SmartStart	16-34 Temperatura do Inversor	18-03 Log de Manutenção: Data e Hora	20-96 Difer. do PID Limite de Ganho
14-60 Função no Superaquecimento	15-56 Nome do registro	16-35 Têrmico do Inversor	18-3* Leituras Analógicas	21-** Ext. Malha Fechada
14-61 Função na Sobrecarga do Inversor	15-57 Nome do arquivo	16-36 Inv. Norm. Current	18-30 Entrada analógica X42/1	21-0* Ext. Sintonização Automática do PID
14-62 Inv. Corrente de Derate de Sobrecarga	15-6* Ident. do Opcional	16-37 Inv. Corrente máx.	18-31 Entrada Analógica X42/3	21-01 Tipo de Malha Fechada
14-80 Opcional Alimentado por 24 V CC Externo	15-60 Opcional Montado	16-38 Estado do Controlador do SL	18-32 Entrada Analógica X42/5	21-02 Desempenho do PID
14-9* Configurações de Defeito	15-61 Versão do SW do Opcional	16-39 Temperatura do Cartão de Controle	18-33 Saída Analógica X42/7 [V]	21-02 Modificação de Saída do PID
14-90 Nível de Defeito	15-62 Nº. da Solicitação de Pedido do Opcional	16-40 Buffer de Registro Cheio	18-34 Saída Analógica X42/9 [V]	21-03 Nível de Feedback Mínimo
15-** Informação do Drive	15-63 Nº Série do Opcional	16-49 Origem da Falha de Corrente	18-35 Saída Analógica X42/11 [V]	21-04 Nível de Feedback Máximo
15-00 Horas de funcionamento	15-70 Opcional no Slot A	16-50 Ref. e Feedback	18-36 Entrada analógica X48/2 [mA]	21-09 Sintonização Automática do PID
15-01 Horas de Funcionamento	15-71 Versão do SW do Opcional - Slot A	16-52 Referência Externa	18-37 Temp. Entrada X48/4	21-1* Ext. Cl. 1 Ref/Fb.
15-02 Contador de kWh	15-72 Opcional no Slot B	16-53 Referência [Unidade]	18-38 Temp. Entrada X48/7	21-10 Unidade da Ref./Feedback Ext. 1
15-03 Energizações	15-73 Versão do SW do Opcional no Slot B	16-54 Feedback 1 [Unidade]	18-39 Temp. Entrada X48/10	21-11 Referência Mínima Ext. 1
15-04 Superaquecimentos	15-74 Opcional no Slot C0/E0	16-55 Feedback 2 [Unidade]	18-5* Ref. e Feedback	21-12 Referência Máxima Ext. 1
	15-75 Versão do SW do Opcional no Slot C0/E0	16-56 Feedback 3 [Unidade]	18-50 Leitura Sem Sensor [unidade]	21-13 Fonte da Referência Ext. 1
		16-58 Saída do PID [%]	18-60 Entradas e Saídas 2	21-14 Fonte do Feedback Ext. 1
		16-6* Entradas e Saídas	18-60 Entradas e Saídas 2	21-15 Setpoint Ext. 1
		16-60 Entrada digital	18-7* Status do retificador	21-17 Referência Ext. 1 [Unidade]
			18-70 Tensão de Rede	21-18 Feedback Ext. 1 [Unidade]
			18-71 Frequência da Rede Elétrica	21-19 Saída Ext. 1 [%]

21-2* Ext. CL 1 PID	22-35	Potência de Velocidade Baixa [HP]	23-51	Início do Período	25-56	Modo Escalonamento em Alternância	26-61	Terminal X42/11 Escala Mín.
21-20	22-36	Velocidade Alta [rpm]	23-53	Registro de energia	25-58	Atraso de Funcionamento da Próxima Bomba	26-62	Terminal X42/11 Escala Máx.
21-21	22-37	Velocidade Alta [Hz]	23-54	Reinicializar Log de Energia	25-59	Atraso de Funcionamento em Rede Elétrica	26-63	Terminal X42/11 Controle do Bus
21-22	22-38	Potência de Velocidade Alta [kW]	23-60	Tendência	25-8*	Status	26-64	Terminal X42/11 Timeout Predefinido
21-23	22-39	Potência de Velocidade Alta [HP]	23-61	Variável de Tendência	25-8*	Status	27-0*	Opção de CTL em Cascata
21-24	22-40	Sleep Mode	23-62	Dados Bin Contínuos	25-80	Status em Cascata	27-0*	Controle e Status
21-3*	22-41	Tempo de Funcionamento Mínimo	23-63	Início de Período Temporizado	25-81	Status da Bomba	27-01	Status da Bomba
21-30	22-42	Sleep Time Mínimo	23-64	Fim de Período Temporizado	25-82	Bomba de Comando	27-02	Controle Manual da Bomba
21-31	22-43	Velocidade de Ativação [rpm]	23-65	Valor Bin Mínimo	25-83	Status do Relé	27-03	Horas Funcion. Atuais
21-32	22-44	Ref. de Ativação/Diferença de FB	23-66	Reinicializar Dados Bin Contínuos	25-84	Tempo de Bomba LIGADA	27-04	Horas Vida Útil Tot. da Bomba
21-33	22-45	Boost de Setpoint	23-67	Reinicializar Dados Bin Temporizados	25-85	Tempo de Relé ON (Ligado)	27-10	Controlador em Cascata
21-34	22-46	Tempo Máximo de Impulso	23-80	Fator de Referência de Potência	25-86	Reinicializar Contadores de Relé	27-11	Número de Drives
21-35	22-47	Final de Curva	23-81	Custo da Energia	25-90	Bloqueio de Bomba	27-12	Número de Bombas
21-37	22-48	Atraso de Final de Curva	23-82	Custo de	25-91	Alteração Manual	27-14	Capacidade de Bombeamento
21-38	22-51	Detecção de Correia Partida	23-83	Economia de Energia	26-0*	Modo E/S Analógica	27-16	Balanceamento do Tempo de Funcionamento
21-4*	22-52	Torque de Correia Partida	23-84	Economia nos Custos	26-0*	Modo E/S Analógica	27-17	Starters do Motor
21-40	22-53	Torque de Correia Partida	24-1*	Aplicação Funções 2	26-00	Modo Terminal X42/1	27-18	Tempo de Giro para Bombas não Utilizadas.
21-41	22-54	Torque de Correia Partida	24-1*	Bypass do Drive	26-01	Modo Terminal X42/3	27-19	Resetar Horas de Funcionamento Atuais
21-42	22-55	Proteção de Ciclo Curto	24-10	Função Bypass do Drive	26-02	Modo Terminal X42/5	27-20	Configurações de Largura de Banda
21-43	22-56	Intervalo entre Partidas	24-11	Tempo de Atraso do Bypass do Drive	26-10	Terminal X42/1 Baixa Tensão	27-20	Intervalo Oper. Normal
21-44	22-57	Tempo de Funcionamento Mínimo	25-0*	Configurações de Sistema	26-11	Terminal X42/1 Alta Tensão	27-21	Limite de Cancelamento
21-45	22-58	Cancelamento do Tempo de Funcionamento Mínimo	25-00	Controlador em Cascata	26-14	Term. X42/1 Ref./Feedb. Baixo Valor	27-22	Intervalo de Operação Somente com Velocidade Constante
21-5*	22-59	Valor de Cancelamento do Tempo de Funcionamento Mínimo	25-04	Ciclo de Bomba	26-16	Term. X42/1 Constante de Tempo do Filtro	27-23	Atraso de Escalonamento
21-50	22-8*	Compensação de Vazão	25-05	Número de Comando Fixa	26-17	Term. X42/1 Live Zero	27-24	Atraso de Desescalonamento
21-51	22-80	Compensação de Vazão	25-06	Número de Bombas	26-17	Term. X42/1 Live Zero	27-24	Atraso de Desescalonamento
21-52	22-81	Curva de Aproximação Quadrático-Linear	25-2*	Configurações de Largura de Banda	26-2*	Entrada Analógica X42/3	27-25	Tempo de Cancelar Hold
21-53	22-82	Cálculo do Work Point	25-21	Largura de Banda do Escalonamento	26-20	Terminal X42/3 Baixa Tensão	27-25	Tempo de Cancelar Hold
21-54	22-83	Velocidade no Fluxo Zero [rpm]	25-21	Largura de Banda de Sobreposição	26-21	Terminal X42/3 Alta Tensão	27-27	Atraso Min Veloc. Desescal.
21-55	22-84	Velocidade no Fluxo Zero [Hz]	25-22	Faixa de Velocidade Fixa	26-24	Term. X42/3 Ref./Feedb. Baixo Valor	27-3*	Velocidade de Escalonamento
21-56	22-85	Velocidade no Ponto de Projeto [rpm]	25-23	Atraso no Escalonamento da SBW	26-25	Term. X42/3 Ref./Feedb. Alto Valor	27-30	Velocidades de escalonamento de Auto tune
21-57	22-86	Velocidade no Ponto de Projeto [Hz]	25-24	Atraso na Desativação de SBW	26-26	Term. X42/3 Constante de Tempo do Filtro	27-31	Veloc. Ativação Escal.[RPM]
21-58	22-87	Pressão na Velocidade Nominal	25-25	Tempo da OBW	26-27	Term. X42/3 Live Zero	27-32	Veloc. Ativação Escal.[Hz]
21-59	22-88	Pressão na Velocidade Nominal	25-26	Desescalonar em Fluxo Zero	26-3*	Entrada Analógica X42/5	27-33	Veloc. Desativ.Escal.[RPM]
21-60	22-89	Vazão no Ponto Projetado	25-27	Função Escalonamento	26-30	Terminal X42/5 Baixa Tensão	27-34	Veloc. Desat. Escal.[Hz]
21-61	22-90	Vazão na Velocidade Nominal	25-28	Tempo da Função Escalonamento	26-31	Terminal X42/5 Alta Tensão	27-40	Configurações de Escalonamento
21-62	22-90	Vazão na Velocidade Nominal	25-29	Função Desescalonar	26-34	Term. X42/5 Ref./Feedb. Baixo Valor	27-41	Auto tune
21-63	22-91	Tempo Integrado Ext. 3	25-30	Desescalonar Tempo da Função	26-35	Term. X42/5 Ref./Feedb. Alto Valor	27-42	Atraso de Aceleração
21-64	22-92	Tempo Integrado Ext. 3	25-40	Configurações de Escalonamento	26-36	Term. X42/5 Constante de Tempo do Filtro	27-43	Limite de Escalonamento
21-65	22-93	Dif. Ext. 3 Limite de Ganho	25-41	Atraso de Aceleração	26-37	Term. X42/5 Live Zero	27-44	Limite de Desescalonamento
22-0*	22-94	Atraso de Bloqueio Externo	25-42	Limite de Escalonamento	26-40	Terminal X42/7 Saída	27-45	Velocidade de Escalonamento [rpm]
22-01	22-95	Tempo do Filtro de Energia	25-43	Limite de Desescalonamento	26-41	Terminal X42/7 Escala Mín.	27-46	Velocidade de Escalonamento [Hz]
22-02	22-96	Detecção de Fluxo-Zero	25-44	Velocidade de Escalonamento [rpm]	26-42	Terminal X42/7 Escala Máx.	27-47	Velocidade de Desescalonamento [rpm]
22-03	22-97	Detecção de Velocidade Baixa	25-45	Velocidade de Escalonamento [Hz]	26-43	Terminal X42/7 Controle do Bus	27-48	Velocidade de Desescalonamento [Hz]
22-04	22-98	Função de Fluxo-Zero	25-46	Velocidade de Desescalonamento [rpm]	26-44	Terminal X42/7 Timeout Predefinido	27-49	Princípio de Escalonamento
22-05	22-99	Atraso de Fluxo-Zero	25-47	Velocidade de Desescalonamento [Hz]	26-45	Saída Analógica X42/9	27-50	Configurações de Alternância
22-06	22-100	Função Bomba Seca	25-48	Princípio de Escalonamento	26-50	Terminal X42/9 Saída	27-50	Alteração Automática
22-07	22-101	Atraso de Bomba Seca	25-49	Configurações de Alternância	26-51	Terminal X42/9 Escala Mín.	27-51	Evento Alternância
22-08	22-102	Velocidade Baixa do Fluxo Zero [rpm]	25-51	Alteração da Bomba de Comando	26-52	Terminal X42/9 Escala Máx.	27-52	Intervalo de Tempo de Alternância
22-09	22-103	Velocidade Baixa do Fluxo Zero [Hz]	25-52	Evento Alternância	26-53	Terminal X42/9 Controle do Bus	27-53	Valor do Temporizador de Alternância
22-10	22-104	Sintonização da Potência de Fluxo-Zero	25-53	Intervalo de Tempo de Alternância	26-54	Terminal X42/9 Timeout Predefinido	27-54	Alteração Na Hora do Dia
22-11	22-105	Correção do Fator de Potência	25-54	Tempo de Alternância Predefinido	26-6*	Saída Analógica X42/11	27-55	Tempo de Alternância Predefinido
22-12	22-106	Velocidade Baixa [rpm]	25-55	Alternar se Carga < 50%	26-60	Terminal X42/11 Saída	27-56	Capacidade de Alternância é <
22-13	22-107	Velocidade Baixa [Hz]						
22-14	22-108	Potência de Velocidade Baixa [kW]						



27-58	Atraso de Funcionamento da Próxima Bomba	29-4* Pre/Post Lube	35-26	Term. X48/7 Temp. Baixa Limit	
27-6*	Entradas Digitais	29-40 Função de Pré/Pos-lubrificação	35-27	Term. X48/7 Temp. Alta Limit	
27-60	Terminal X66/1 Entrada Digital	29-41 Tempo de pré-lubrificação	35-3*	Temp. Entrada X48/10	
27-61	Terminal X66/3 Entrada Digital	29-42 Tempo de pós-lubrificação	35-34	Term. X48/10 Constante de Tempo do Filtro	
27-62	Terminal X66/5 Entrada Digital	29-5*	Confirmação de fluxo	35-35	Term. X48/10 Temp. Monitor
27-63	Terminal X66/7 Entrada Digital	29-50 Tempo de validação	35-36	Term. X48/10 Temp. Baixa Limit	
27-64	Terminal X66/9 Entrada Digital	29-51 Tempo de verificação	35-37	Term. X48/10 Temp. Alta Limit	
27-65	Terminal X66/11 Entrada Digital	29-52 Tempo perdido de verificação de sinal	35-4*	Entrada Analógica X48/2	
27-66	Terminal X66/13 Entrada Digital	29-53 Modo Confirmação de fluxo	35-42	Term. X48/2 Corrente Baixa	
27-7*	Conexões	29-60 Monitor de fluxômetro	35-43	Term. X48/2 Corrente Alta	
27-70	Relé	29-61 Fonte do fluxômetro	35-44	Term. X48/2 Ref./Feedb. Baixo Valor	
27-9*	Leituras	29-62 Unidade de fluxômetro	35-45	Term. X48/2 Ref./Feedb. Alto Valor	
27-91	Referência em Cascata	29-63 Unidade de Volume Totalizado	35-46	Term. X48/2 Constante de Tempo do Filtro	
27-92	% da Capacidade Total	29-64 Unidade de Volume Real	35-47	Term. X48/2 Live Zero	
27-93	Status do Opcional em Cascata	29-65 Volume Totalizado	43-0*	Leituras de unidade	
27-94	Status do Sistema em Cascata	29-66 Volume Real	43-0*	Status do componente	
27-95	Saída do Relé em Cascata Avançada [bin]	29-67 Reincializar Volume Totalizado	43-00	Temp. do componente	
27-96	Saída do Relé em Cascata Estendida [bin]	29-68 Reincializar Volume Real	43-01	Temp. auxiliar	
29-0*	Funções de Aplicações Híbridas	30-0*	Recursos Especiais	43-1*	Status do cartão de potência
29-0*	Enchimento do Cano	30-2* Avançado Ajuste de Partida	43-10	HS Temp. ph.U	
29-00	Enchimento do Cano Ativado	30-22 Detecção de Rotor Bloqueado	43-11	Temp. HS f. V	
29-01	Velocidade de Enchimento do Cano [rpm]	30-23 Tempo de Detecção do Rotor Bloqueado [s]	43-12	Temp. HS f. W	
29-02	Velocidade de Enchimento do Cano [Hz]	30-5*	Configuração da unidade	43-13	Velocidade do ventilador A do PC
29-03	Tempo de Enchimento do Cano	30-50 Modo Ventilador do dissipador de calor	43-14	Velocidade do ventilador B do PC	
29-04	Velocidade de Enchimento do Cano	30-8*	Compatibilidade (I)	43-15	Velocidade do ventilador C do PC
29-05	Setpoint Cheio	30-81 Resistor do Freio (ohm)	43-2*	Status do cartão de potência do ventilador	
29-06	Temporizador Desabilitado de Fluxo Zero	31-0*	Opcional de Bypass	43-20	Velocidade do ventilador A do FPC
29-1*	Função de Deragging	31-00 Modo Bypass	43-21	Velocidade do ventilador B do FPC	
29-10	Ciclos de Derag	31-01 Atraso de Tempo de Partida de Bypass	43-22	Velocidade do ventilador C do FPC	
29-11	Derag na Partida/Parada	31-02 Atraso de Tempo de Desarme de Bypass	43-23	Velocidade do ventilador D do FPC	
29-12	Tempo de Execução de Deragging	31-03 Ativação do Modo de Teste	43-24	Velocidade do ventilador E do FPC	
29-13	Velocidade de Derag [rpm]	31-10 Status Word de Bypass	43-25	Velocidade do ventilador F do FPC	
29-14	Velocidade de Derag [Hz]	31-11 Horas de Funcionamento de Bypass			
29-15	Atraso de Desligamento de Derag	31-19 Ativação Bypass Remoto			
29-2*	Sintonização da Potência de Derag	35-0*	Opcional de entrada de sensor		
29-20	Potência de Derag [kW]	35-00 Term. X48/4 Unidade de Temperatura	35-0*	Temp. Modo Entrada	
29-21	Potência de Derag [HP]	35-01 Term. Tipo de Entrada X48/4	35-00	Term. X48/4 Unidade de Temperatura	
29-22	Fator de Potência de Derag	35-02 Term. X48/7 Unidade de Temperatura	35-01	Term. Tipo de Entrada X48/4	
29-23	Atraso de Potência de Derag	35-03 Term. Tipo de Entrada X48/7	35-02	Term. X48/7 Unidade de Temperatura	
29-24	Velocidade Baixa [rpm]	35-04 Term. X48/10 Unidade de Temperatura	35-03	Term. X48/10 Unidade de Temperatura	
29-25	Velocidade Baixa [Hz]	35-05 Term. Tipo de Entrada X48/10	35-04	Term. X48/10 Unidade de Temperatura	
29-26	Potência de Velocidade Baixa [kW]	35-06 Função do Alarme do Sensor de Temperatura	35-05	Term. Tipo de Entrada X48/10	
29-27	Potência de Velocidade Baixa [HP]	35-1*	Temp. Entrada X48/4	35-06	Função do Alarme do Sensor de Temperatura
29-28	Velocidade Alta [rpm]	35-14 Term. X48/4 Constante de Tempo do Filtro	35-14	Term. X48/4 Constante de Tempo do Filtro	
29-29	Velocidade Alta [Hz]	35-15 Term. X48/4 Temp. Monitor	35-15	Term. X48/4 Temp. Monitor	
29-30	Potência de Velocidade Alta [kW]	35-16 Term. X48/4 Temp. Baixa Limit	35-16	Term. X48/4 Temp. Baixa Limit	
29-31	Potência de Velocidade Alta [HP]	35-17 Term. X48/4 Temp. Alta Limit	35-17	Term. X48/4 Temp. Alta Limit	
29-32	Derag em Largura de Banda de Referência	35-2*	Temp. Entrada X48/7	35-2*	Temp. Entrada X48/7
29-33	Limite de Derag da Potência	35-24 Term. X48/7 Constante de Tempo do Filtro	35-24	Term. X48/7 Constante de Tempo do Filtro	
29-34	Intervalo de Derag Consecutivo	35-25 Term. X48/7 Temp. Monitor	35-25	Term. X48/7 Temp. Monitor	
29-35	Derag no Rotor Bloqueado				

Índice

A	
Abreviações.....	83
Advertências	
Advertências.....	41
Alarmes	
Alarmes.....	41
Alta tensão.....	9, 25
Altitudes elevadas.....	70
AMA	
Adaptação automática do motor.....	32
AMA.....	38, 42, 46
Ambiente.....	69
Aprovações e certificações.....	8
Armazenagem.....	11, 70
ASM.....	29
Aterramento.....	19, 25
Auto on.....	33, 38, 40
Auto on (Automático ligado).....	27
B	
Barramento CC.....	42
Bloqueio.....	36
Bloqueio externo.....	36
C	
CA	
Entrada CA.....	8, 19
Forma de onda CA.....	8
Rede elétrica CA.....	8, 19
Cabo	
de motor.....	14, 18, 68
Comprimento de Cabo de Motor.....	70
Disposição dos cabos.....	24
Especificações.....	70
Cabo blindado.....	18, 24
Cartão de controle	
Cartão de controle.....	42
Cartão de controle, comunicação serial RS485.....	70
Cartão de controle, saída 10 V CC.....	72
Cartão de controle, saída 24 V CC.....	72
Comunicação serial USB.....	73
Desempenho do cartão de controle.....	72
Certificação UL.....	8
Chave de desconexão.....	25
Choque.....	11
Comando de execução.....	33
Comando externo.....	8, 40
Comando funcionar/parar.....	36
Comandos remotos.....	4
Comprimento do fio.....	14, 18
Comunicação serial	
Comunicação serial.....	20, 21, 23, 27, 38, 39, 40
RS485.....	23
Condições ambiente.....	69
Conduzir.....	24
Configurações padrão.....	27
Controladores externos.....	4
Controle	
Característica de controle.....	72
local.....	25, 27, 38
Fiação.....	14
Fiação de controle.....	18, 22, 24
Sinal de controle.....	38
Terminal de controle.....	27, 29, 38, 40
Convenção.....	83
Corrente	
CC.....	14, 39
de entrada.....	19
de saída.....	39
Limite de corrente.....	51
Corrente de fuga.....	10, 14
Corrente RMS.....	8
Cos φ	69, 72
Current	
Características nominais da corrente.....	42
Corrente CC.....	8
Faixa atual.....	71
Modo de corrente.....	70
Nível de corrente.....	70
Curto circuito.....	43
D	
Delta aterrado.....	19
Delta flutuante.....	19
Derating.....	70
Desarme	
Bloqueio por desarme.....	41
Desarme.....	37, 41
Nível de desarme.....	74, 75, 76
Desbalanceamento de tensão.....	42
Diagrama esquemático da fiação.....	16
Dimensões.....	81, 82
Disjuntor.....	24, 74, 75, 76
E	
Eficiência.....	68, 70
Em conformidade com o UL.....	77
Energia	
de entrada.....	49

Entrada		Instalação	
Desconexão de entrada.....	19	Ambiente de instalação.....	11
Energia de entrada.....	8, 14, 18, 19, 24, 41	Instalação.....	21, 23
analógica.....	20, 21, 41, 70	Lista de verificação.....	24
de pulso.....	72	Instalação compatível com EMC.....	14
digital.....	20, 22, 40, 43, 71	Interferência de EMC.....	18
Fiação da energia de entrada.....	24	Interruptor.....	22
Sinal de entrada.....	22	Isolação de interferência.....	24
Tensão de entrada.....	25	Itens fornecidos.....	11
Terminal de entrada.....	19, 22, 25, 42		
Equalização do potencial.....	15	J	
Equipamento auxiliar.....	24	Jumper.....	22
Equipamento opcional.....	19, 22, 25		
Espaço para ventilação.....	24	L	
Especificações.....	23	LCP.....	25
Estrutura de menu dos parâmetros.....	84	Load Sharing.....	9, 53, 54, 55, 56, 58, 59, 60, 61, 62, 63, 64, 65, 66, 67, 68
Estrutura do menu.....	26		
Exibição do status.....	38	M	
F		Malha aberta.....	22
Fator de potência.....	69	Malha fechada.....	22
Fator de potência de deslocamento.....	69	Manutenção.....	38
Fator de potência real.....	69	MCT 10.....	20, 25
Feedback.....	22, 24, 34, 39, 46, 48	Menu principal.....	26
Feedback do sistema.....	4	Modbus RTU.....	23
Fiação		Modo status.....	38
de controle.....	18, 22	Montagem.....	12, 24
de controle do termistor.....	20	Motor	
do motor.....	18	Cabo de motor.....	14, 18
Filtro de RFI.....	19	Corrente de saída.....	42
Freio		Corrente do motor.....	32
Frenagem.....	39	Corrente do Motor.....	8, 26, 46
Frenagem.....	44	Dados do motor.....	29, 32, 42, 47, 51
Frequência de chaveamento.....	40	Desempenho de saída (U, V, W).....	69
Fue.....	74	Fiação do motor.....	18, 24
Funcion.permissivo.....	39	Potência do motor.....	14, 26, 46
Funcionamento permissivo.....	36	Proteção térmica do motor.....	37
Fusível.....	14, 24, 45, 49, 74, 75, 76, 77, 78, 79, 80	Rotação do motor.....	32
H		Rotação do motor acidental.....	10
Hand on.....	38	Saída do motor.....	69
Hand On (Manual Ligado).....	27	Status do motor.....	4
Harmônicas		Termistor.....	37
Harmônicas.....	8	Termistor do motor.....	37
I		Velocidade do motor.....	28
lçamento.....	12	Motor PM.....	30
IEC 61800-3.....	19	N	
Inicialização.....	28	Nível de tensão.....	71
Inicialização manual.....	28	O	
		Opcional de comunicação.....	45
		Otimização Automática de Energia.....	32

P			
Painel de controle local.....	25	Rotação livre.....	10
Partida acidental.....	9, 38	RS485	
PELV.....	37, 70, 71, 72, 73	RS485.....	37
Perda de fase.....	42	S	
Peso.....	81, 82	Safe Torque Off	
Pessoal qualificado.....	9	Advertência.....	47
Placa traseira.....	12	Safe Torque Off.....	22
Plaqueta de identificação.....	11	Saída	
Ponto de aterramento		Fiação de energia de saída.....	24
Aterramento.....	24	Saída analógica.....	20, 21, 71
Conexão do terra.....	24	Saída digital.....	71
Fio terra.....	14	Segurança.....	10
Potência		Serviço.....	38
Conexão de energia.....	14	Setpoint.....	40
Energia de entrada.....	25	Setup.....	33
Fator de potência.....	8, 24	Símbolo.....	83
Potenciômetro.....	35	Sinal analógico.....	42
Programação.....	22, 25, 26, 27, 42	Sleep Mode.....	40
Proteção de sobrecorrente.....	14	SmartStart.....	28
Proteção de transiente.....	8	Sobrecarga	
Proteção térmica.....	8	Alta.....	68, 69
		normal.....	52, 57, 69
		Torque de sobrecarga.....	69
Q		Sobretensão.....	40, 51, 69, 72
Quick menu.....	26	Solução de Problemas.....	51
		STO.....	22
R		consulte também <i>Safe Torque Off</i>	
Recursos adicionais.....	4	SynRM.....	31
Rede elétrica		T	
Tensão de rede.....	26, 39	Tecla.....	25, 26
Transiente.....	8	Tecla de navegação.....	25, 26, 29, 38
Referência		Tecla de operação.....	25
Referência.....	26, 34, 38, 39, 40	Tempo de aceleração.....	51
de velocidade.....	22, 33, 35, 38	Tempo de desaceleração.....	51
remota.....	39	Tempo de descarga.....	10
Referência de velocidade analógica.....	35	Tensão de alimentação.....	20, 25, 45
Refrigeração.....	68	Terminal	
Registro de Alarme.....	26	53.....	22
Registro de falhas.....	26	54.....	22
Reinicialização automática.....	25	Terminal número	
Reinicializar.....	25, 27, 28, 40, 41, 42, 48	Terminal de saída.....	25
Relé		Torques de aperto dos terminais.....	73
Relé.....	21	Termistor	
1.....	72	Termistor.....	20
2.....	72	Termistor.....	43
Saída do relé.....	72		
Requisitos de espaço.....	11		
Reset do alarme externo.....	36		
Resfriamento.....	11		

Torque

Característica do torque.....	69
Limite de torque.....	51
de partida.....	69

Transiente de ruptura.....	15
----------------------------	----

U

Umidade.....	69
--------------	----

Uso pretendido.....	4
---------------------	---

V

Vibração.....	11
---------------	----

Visão explodida.....	6, 7
----------------------	------

VVC+.....	30
-----------	----

wilo

Pioneering for You

130R0820



WILO SE
Nortkirchenstraße 100
44263 Dortmund
Germany
T +49 (0)231 4102-0
F +49 (0)231 4102-7363
wilo@wilo.com
www.wilo.com

11/2017